



PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 10-097753

(43)Date of publication of application : 14.04.1998

(51)Int.Cl.

G11B 19/02
G11B 7/09
G11B 7/125

(21)Application number : 09-161547

(71)Applicant : MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

(22)Date of filing : 18.06.1997

(72)Inventor : SANO AKIMASA
KADOWAKI SHINICHI
YAMAMOTO HIROAKI
KASASUMI KENICHI
NISHINO SEIJI

(30)Priority

Priority number : 08156546
08159368
08161331Priority date : 18.06.1996
20.06.1996
21.06.1996

Priority country : JP

JP

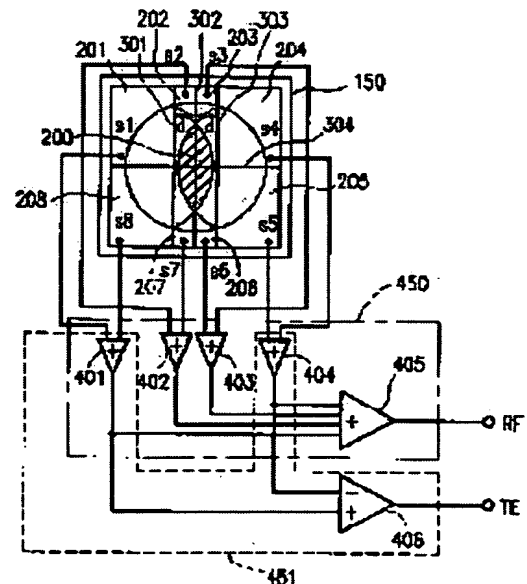
JP

(54) OPTICAL HEAD, TILT DETECTOR AND OPTICAL INFORMATION PROCESSOR

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To stabilize a servo characteristics, write-in operation and erase the operation by preventing a phase shift of a tracking error signal.

SOLUTION: A photodetector 150 is divided into detection areas 201-208 by division lines 301-304. An overlapped area 200 is provided on first and +1st diffracted light diffracted by a groove on an optical disk. Then, an adder 405 receives outputs of the adders 401-404, and outputs an information regenerative signal RF of total sum of signals s1-s8 answering to light received light quantities from the area 201-208. Further, a differential operation circuit 406 receives the outputs of the adders 401, 404 to output their differential signal TE. When a tilt occurs on the disk 111 the direction orthogonally intersecting with the tangent of the optical disk groove, an offtrack amount for a track center when the tilt occurs is suppressed by taking the signal TE from the signals s1, s2, s5, s8 of the outside of the area 200 of +1st, -1st diffracted light, and by correcting this to zero, the shift in the symmetry of the tracking error signal is suppressed to 2/3 of usual.





LEGAL STATUS

[Date of request for examination] 28.05.2004

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開平10-97753

(43) 公開日 平成10年(1998) 4月14日

(51) Int. Cl. ⁶
G11B 19/02
7/09
7/125

識別記号
501

F I
G11B 19/02
7/09
7/125

501 S
C
B

審査請求 未請求 請求項の数49 O L (全51頁)

(21) 出願番号 特願平9-161547
(22) 出願日 平成9年(1997) 6月18日
(31) 優先権主張番号 特願平8-156546
(32) 優先日 平8(1996) 6月18日
(33) 優先権主張国 日本 (J P)
(31) 優先権主張番号 特願平8-159368
(32) 優先日 平8(1996) 6月20日
(33) 優先権主張国 日本 (J P)
(31) 優先権主張番号 特願平8-161331
(32) 優先日 平8(1996) 6月21日
(33) 優先権主張国 日本 (J P)

(71) 出願人 000005821
松下電器産業株式会社
大阪府門真市大字門真1006番地
(72) 発明者 佐野 晃正
大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器
産業株式会社内
(72) 発明者 門脇 慎一
大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器
産業株式会社内
(72) 発明者 山本 博昭
大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器
産業株式会社内
(74) 代理人 弁理士 山本 秀策

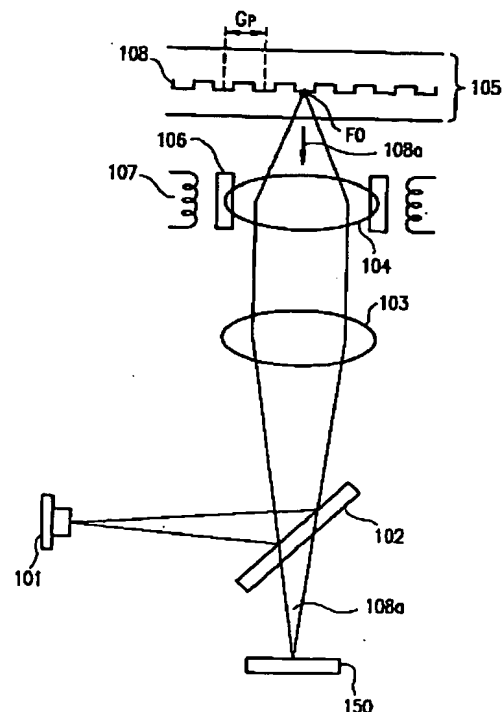
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 光ヘッド装置および傾き検出装置および光情報処理装置

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】 サーボ特性が安定で情報再生時の誤り率が少なく、情報書き込み時や消去時にも安定して書き込み動作や消去動作を行うことができ、情報書き込み時にトラック中心に安定してマークを形成する光ヘッド装置。

【解決手段】 第1の信号レベルを、光源から出射された光がトラックの中心に照射されるときに得られるトラッキング誤差信号の値、第2の信号レベルを、光源から出射された光がトラックと直交する方向に走査された際のトラッキング誤差信号の最大値、第3の信号レベルを、光源から出射された光がトラックと直交する方向に走査された際のトラッキング誤差信号の最小値とし、第1の信号振幅は、第1の信号レベルと第2の信号レベルの差の絶対値、第2の信号振幅は、第1の信号レベルと第3の信号レベルの差の絶対値、とした時に、該第1の信号振幅と第2の信号振幅の差を低減するよう、トラッキング誤差信号を生成する。



【特許請求の範囲】

【請求項 1】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、
 少なくとも 1 つのマークと少なくとも 1 つのスペースとを配置したトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、
 該情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光された反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域を有する光検出器と、
 該光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号に基づきトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段とを備え、
 該トラッキング誤差信号生成手段は、第 1 の信号振幅と第 2 の信号振幅の差を低減し、
 該第 1 の信号振幅は、第 1 の信号レベルと第 2 の信号レベルの差の絶対値であり、
 該第 2 の信号振幅は、該第 1 の信号レベルと第 3 の信号レベルの差の絶対値であり、
 該第 1 の信号レベルは、該光源から出射された光が該トラックの中心に照射されるときに得られるトラッキング誤差信号の値であり、
 該第 2 の信号レベルは、該光源から出射された光が該トラックと直交する方向に走査された際のトラッキング誤差信号の最大値であり、
 該第 3 の信号レベルは、該光源から出射された光が該トラックと直交する方向に走査された際のトラッキング誤差信号の最小値である光ヘッド装置。

【請求項 2】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、
 少なくとも 1 つのマークと少なくとも 1 つのスペースとを配置したトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、
 該情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光された反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域を有する光検出器と、
 該光検出器から出力される信号を受け取り、該受け取った信号に基づいて、トラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段とを備え、
 該トラッキング誤差信号生成手段が、該トラッキング誤差信号から重複領域から得られる信号の成分を低減し、
 該重複領域は、該集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、該集光光学系の開口の中心から該トラックと直交する方向に $\lambda / (NA \cdot Gp)$ だけ離れた二つの点をそれぞれ中心とする半径 1 の二つの円の重なる領域であり、
 該 λ は、該光源から出射される光の波長であり、
 該 NA は、該集光光学系の開口数であり、
 該 Gp は、該情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離であり、
 該集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、 $\lambda / (N$

$A \cdot Gp)$ は、 $\lambda / (NA \cdot Gp) < 1$ の関係を有する光ヘッド装置。

【請求項 3】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、
 少なくとも 1 つのマークと少なくとも 1 つのスペースとを配置したトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、
 該情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光された反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域を有する光検出器と、
 該光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号に基づき、トラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段と、
 該反射光の重複領域およびその近傍領域を分割して該光検出器で受光することが可能である分割手段とを備え、
 該重複領域は、該集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、該集光光学系の開口の中心から該トラックと直交する方向に $\lambda / (NA \cdot Gp)$ だけ離れた二つの点をそれぞれ中心とする半径 1 の二つの円の重なる領域であり、
 該 λ は、該光源から出射される光の波長であり、
 該 NA は、該集光光学系の開口数であり、
 該 Gp は、該情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離であり、
 $\lambda / (NA \cdot Gp)$ は、 $\lambda / (NA \cdot Gp) < 1$ の関係を有する光ヘッド装置。

【請求項 4】 前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記反射光のうち前記重複領域を含まない領域の光を受光する検出領域から得られる信号を用いてトラッキング誤差信号を生成する請求項 3 に記載の光ヘッド装置。

【請求項 5】 前記分割手段はトラックと略平行な少なくとも 2 本の分割線を有し、
 該少なくとも 2 本の分割線は、前記反射光の前記重複領域をその間に挟むように配置され、
 前記トラッキング誤差信号生成手段は、該少なくとも 2 本の分割線の外側の領域に入射する反射光を受光する検出領域から得られる信号の演算によりトラッキング誤差信号を生成する請求項 4 に記載の光ヘッド装置。

【請求項 6】 前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記反射光のうち前記重複領域および前記その近傍領域の光を受光する検出領域から得られる信号を用いてトラッキング誤差信号を補正する請求項 3 に記載の光ヘッド装置。

【請求項 7】 前記分割手段は、前記トラックの接線と略平行な N 本の分割線を有し、該 N は 3 以上の奇数であり、
 該 N 本の分割線うち 2 本の分割線は、前記反射光の前記重複領域をその間に挟むように配置され、
 該 2 本の分割線を除く $(N - 2)$ 本の分割線は、該 2 本の分割線の間に配置され、

前記トラッキング誤差信号生成手段は、

該 2 本の分割線の外側に位置し、且つ該重複領域を含まない第 1 領域と第 2 領域とに入射する該反射光を受光する検出領域から得られる信号を用いてトラッキング誤差信号を生成し、

該 2 本の分割線に挟まれた偶数個の領域に入射する該反射光を受光する検出領域から得られる信号の極性を交互に反転して、該検出領域から得られる信号を加算する補正信号を生成し、

該トラッキング誤差信号から該補正信号を加減演算する請求項 6 に記載の光ヘッド装置。

【請求項 8】 前記分割手段は、前記トラックの接線と略平行な N 本の分割線を有し、該 N は 3 以上の奇数であり、

該 N 本の分割線のうち 2 本の分割線は前記反射光の前記重複領域をその間に挟むように配置され、

該 2 本の分割線を除く (N - 2) 本の分割線は、該 2 本の分割線の間に配置され、

前記トラッキング誤差信号生成手段は、該 2 本の分割線に挟まれた偶数個の領域に入射する該反射光を受光する検出領域から得られる信号に所定の値を掛け、所定の値を掛けられた信号の極性を交互に反転し、極性が交互に反転された信号を加算した補正信号を生成し、

該トラッキング誤差信号から該補正信号を加減演算する請求項 6 に記載の光ヘッド装置。

【請求項 9】 前記分割手段が、ホログラム素子である請求項 3 ~ 8 のいずれか 1 つに記載の光ヘッド装置。

【請求項 10】 前記分割手段が、前記集光光学系と一体化している請求項 3 ~ 9 のいずれか 1 つに記載の光ヘッド装置。

【請求項 11】 前記分割手段が、前記光検出器の分割線である請求項 3 ~ 8 のいずれか 1 つに記載の光ヘッド装置。

【請求項 12】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、
少なくとも 1 つのマークと少なくとも 1 つのスペースとを配置したトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射された光を集光する集光光学系と、
該情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、該受光された反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域を有する光検出器と、

該光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号に基づきトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段とを備え、

光路中に設けられ、重複領域およびその近傍領域の光の透過率を低下させる減光手段を更に備え、

該重複領域は、該集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、該集光光学系の開口の中心から該トラックと直交する方向に $\lambda / (NA \cdot Gp)$ だけ離れた二つの点をそれぞれ中心とする半径 1 の二つの円の重なる領域であ

り、

該 λ は、該光源から出射される光の波長であり、

該 NA は、該集光光学系の開口数であり、

該 Gp は、該情報記憶媒体におけるトラック中心から隣のトラック中心までの距離であり、

$\lambda / (NA \cdot Gp)$ は、 $\lambda / (NA \cdot Gp) < 1$ の関係を有する光ヘッド装置。

【請求項 13】 前記減光手段が、前記集光光学系と一体化している請求項 12 に記載の光ヘッド装置。

【請求項 14】 前記減光手段がホログラム素子である請求項 12 または 13 に記載の光ヘッド装置。

【請求項 15】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、

該光源から出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを第 1 のビームと第 2 のビームに分割する光学素子と、

該第 1 のビームと該第 2 のビームを受け取り、該第 1 のビームと該第 2 のビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに収束する集光光学系と、

20 該情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐するビーム分岐素子と、

該ビーム分岐素子で分岐されたビームを受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出器と、

該光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理部と、

該信号処理部から出力される信号に基づいて該集光光学系と該情報記憶媒体との相対的な位置決めを行う駆動部とを備え、

30 該第 1 のビームは該第 2 のビームと、該集光光学系で集光される際の実効的な開口数が異なり、

該集光光学系で集光される際の実効的な開口数が小さいビームを用いてトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段をさらに備えた光ヘッド装置。

【請求項 16】 前記情報記憶媒体は、トラッキング誤差信号を検出可能にするマークもしくは所定の溝を有し、該情報記憶媒体上のトラッキング誤差信号を検出可能にするマークもしくは所定の溝の周期を Gp とし、光源から出射されるビームが有する波長を λ とし、前記集光光学系の該情報記憶媒体側の開口数を NA としたとき、光学素子で生成される第 1 のビームは $Gp > \lambda / NA$ の関係を有し、該光学素子で生成される第 2 のビームは $Gp < \lambda / NA$ の関係を有し、

前記トラッキング誤差信号生成手段は、該第 2 のビームからトラッキング誤差信号を生成する請求項 15 に記載の光ヘッド装置。

【請求項 17】 前記第 1 のビームと前記第 2 のビームが互いに同軸上に形成される請求項 15 または 16 に記載の光ヘッド装置。

50 【請求項 18】 前記光学素子が偏光フィルタである請

請求項15～17のいずれか1つに記載の光ヘッド装置。

【請求項19】 前記集光光学系が前記集光光学系と一体化されている請求項15～18のいずれか1つに記載の光ヘッド装置。

【請求項20】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、

該光源から出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに収束する集光光学系と、

該情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐するビーム分岐素子と、

該ビーム分岐素子で分岐されたビームを受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出器と、

該光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理部と、

該集光光学系と該情報記憶媒体との相対的な位置決めを行うためフォーカスおよびトラッキングの制御を行う駆動部とを備えた傾き検出装置であって、

該光検出器は複数の受光部を有し、

該情報記憶媒体はマークおよびスペースからなる第1のパターン領域と所定の溝からなる第2のパターン領域とを有し、

該第1のパターン領域と該第2のパターン領域は情報記憶媒体上に交互に配置され、

該信号処理部は、該集光光学系で集光されたビームが該第1のパターン領域もしくは該第2のパターン領域に照射されるとき、該光検出器から得られる信号を用いて、該集光光学系で集光されるビームと該情報記憶媒体とがなす角度を検出する傾き検出装置。

【請求項21】 前記集光光学系で集光されるビームが、前記第1のパターン領域におけるマークおよびスペースを照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いてトラッキング制御を行い、

該集光光学系で集光されるビームが、前記第2のパターン領域を照射するとき、該光検出器から得られる信号を用いて該集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を検出する請求項20に記載の傾き検出装置。

【請求項22】 前記集光光学系で集光されるビームが、前記第2のパターン領域を照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いてトラッキング制御を行い、該集光光学系で集光されるビームが、該第1のパターン領域を照射するとき、該光検出器から得られる信号を用いて該集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を検出する請求項20に記載の傾き検出装置。

【請求項23】 前記集光光学系で集光されるビームが前記第1のパターン領域におけるマークおよびスペースを照射するときに前記光検出器から得られる信号を用い

て該集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を検出する請求項20に記載の傾き検出装置。

【請求項24】 前記第1のパターン領域もしくは前記第2のパターン領域の周期を G_p とし、

前記光源から出射されるビームの波長を λ とし、

前記集光光学系の前記情報記憶媒体側の開口数を NA としたとき、

$NA > \lambda / G_p$ の関係にある請求項20～23のいずれか1つに記載の傾き検出装置。

【請求項25】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、

該光源から出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに収束する集光光学系と、

該情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐するビーム分岐素子と、

該ビーム分岐素子で分岐されたビームを受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出器と、

該光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理部と、

該集光光学系と該情報記憶媒体との相対的な位置決めを行うためフォーカスおよびトラッキングの制御を行う第1の駆動部と、

該集光光学系で集光されるビームと該情報記憶媒体とがなす角度を変えることが可能な第2の駆動部とを備え、

該光検出器は、複数の受光部を有し、

該情報記憶媒体は、トラッキング誤差信号を生成可能なパターンもしくは所定の溝を有し、

該トラッキング誤差信号を生成可能にするパターンもしくは所定の溝の周期を G_p とし、該光源から出射されるビームの波長を λ とし、該集光光学系の前記情報記憶媒体側の開口数を NA としたとき、 $NA > \lambda / G_p$ の関係にある光情報処理装置。

【請求項26】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、

該光源から出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに収束する集光光学系と、

該情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐するビーム分岐素子と、

該ビーム分岐素子で分岐されたビームを受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出器と

該光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理部と、

該集光光学系と該情報記憶媒体との相対的な位置決めを行うためにフォーカスおよびトラッキングの制御を行う第1の駆動部と、

該集光光学系で集光されるビームと該情報記憶媒体とが

なす角度を変えることが可能な第 2 の駆動部とを備え、
該光検出器は複数の受光部を有し、
該情報記憶媒体はマークおよびスペースからなる第 1 の
パターン領域と所定の溝からなる第 2 のパターン領域と
を有し、

該第 1 のパターン領域と該第 2 のパターン領域は情報記
憶媒体上に交互に配置され、

該信号処理部は、該集光光学系で集光されたビームが該
第 1 のパターン領域もしくは該第 2 のパターン領域に照
射されるとき、該光検出器から得られる信号を用いて、
該集光光学系で集光されるビームと該情報記憶媒体とが
なす角度を検出し、該第 2 の駆動部を駆動する信号を生
成する光情報処理装置。

【請求項 27】 前記集光光学系で集光されるビーム
が、前記第 1 のパターン領域におけるマークを照射する
とき、前記光検出器から得られる信号を用いてトラッキ
ング制御を行い、

該集光光学系で集光されるビームが、前記第 2 のパター
ン領域を照射するとき、該光検出器から得られる信号を
用いて、該集光光学系で集光されるビームと前記情報記
憶媒体とがなす角度を検出する請求項 26 に記載の光情
報処理装置。

【請求項 28】 前記集光光学系で集光されるビーム
が、前記第 2 のパターン領域を照射するとき、前記光検
出器から得られる信号を用いてトラッキング制御を行
い、

該集光光学系で集光されるビームが、前記第 1 のパター
ン領域を照射するとき、該光検出器から得られる信号を
用いて、該集光光学系で集光されるビームと情報記憶媒
体とがなす角度を検出する請求項 26 に記載の光情報処
理装置。

【請求項 29】 前記集光光学系で集光されるビーム
が、前記第 1 のパターン領域におけるマークおよびス
ペースを照射するとき、前記光検出器から得られる信号
を用いて、該集光光学系で集光されるビームと前記情報
記憶媒体とがなす角度を検出する請求項 26 に記載の光
情報処理装置。

【請求項 30】 前記第 1 のパターン領域もしくは前記
第 2 のパターン領域の周期を G_p とし、前記光源から出
射されるビームの波長を λ とし、前記集光光学系の前記
情報記憶媒体側の開口数を NA としたとき、 $NA > \lambda / G_p$
の関係にある請求項 26 ~ 29 のいずれか 1 つに記載の
光情報処理装置。

【請求項 31】 コヒーレントビームもしくは準単色の
ビームを発する光源と、

選択的にマークまたはスペースを配置したトラックを有
する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光
する集光光学系と、

該情報記憶媒体で反射した反射光を受け取り、受け取
った反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域

からなる光検出器と、

該情報記憶媒体で反射した光を分割し、該光検出器で受
光可能にする分割手段と、

該分割手段上の分割線により分割された所定の第 1 の領
域と第 2 の領域の二つの領域のそれぞれに入射する該反
射光に応じて得られる信号の差動信号から該トラックに
記録された情報を再生する再生信号を生成する情報再生
信号生成手段とを備えた光ヘッド装置であって、
該集光光学系から出射される光の集光点と該トラックと
の位置関係に応じて該第 1 の領域または該第 2 の領域も
しくは両方の領域に含まれる範囲を変える変更手段をさ
らに備えた光ヘッド装置。

【請求項 32】 前記分割手段上での該反射光の断面を
半径 1 の略円としたとき、該分割手段は、前記トラック
の接線と略平行で該略円の中心から所定の距離 d だけ離
れた第 1 の分割線と、該トラックの接線と略平行で該第
1 の分割線とは逆側に該中心から距離 d だけ離れた第 2
の分割線とにより 3 つの領域に分けられ、

該略円の中心を含まない該第 1 の分割線の外側を領域
A、該第 1 の分割線と該第 2 の分割線に挟まれた領域を
領域 B、該略円の中心を含まない該第 2 の分割線の外側
の領域を領域 C とし、

前記情報再生信号生成手段は、前記集光光学系から出射
される光の集光点が、該トラックの片側に所定の距離だ
け離れた第 1 の位置を走査するとき、該領域 A を第 1 の
領域とし該領域 B と該領域 C を第 2 の領域として該トラ
ックに記録された情報の該再生信号を生成し、

前記情報再生信号生成手段は、該集光光学系から出射さ
れる光の集光点が、該トラックの該第 1 の位置とは反対
側に所定の距離だけ離れた第 2 の位置を走査するときは
該領域 A と該領域 B を該第 1 の領域とし、該領域 C を該
第 2 の領域として該トラックに記録された情報の再生信
号を生成する請求項 31 に記載の光ヘッド装置。

【請求項 33】 前記分割手段上での反射光の断面を半
径 1 の略円としたとき、該分割手段は、前記トラックの
接線と略平行で該略円の中心から所定の距離 d だけ離れ
た第 1 の分割線と、該トラックの接線と略平行で該第 1
の分割線とは逆側に該中心から距離 d だけ離れた第 2 の
分割線と、該トラックの接線と略平行で該略円の中心を
通る第 3 の分割線とにより 4 つの領域に分けられ、

該略円の中心を含まない該第 1 の分割線の外側を領域
A、該第 1 の分割線と該第 3 の分割線に挟まれた領域を
領域 B、該第 2 の分割線と該第 3 の分割線に挟まれた領
域を領域 C、該略円の中心を含まない該第 2 の分割線の
外側の領域を領域 D とし、

前記集光光学系から出射される光の集光点が、該トラッ
クの片側に所定の距離だけ離れた第 1 の位置を走査する
とき、該領域 A を該第 1 の領域とし該領域 C と該領域 D
を該第 2 の領域として、前記情報再生信号生成手段は、
該トラックに記録された情報の再生信号を生成し、

10

20

30

40

50

該集光光学系から出射される光の集光点が、該トラックの該第1の位置とは反対側に所定の距離だけ離れた第2の位置を走査するとき、該領域Aと該領域Bを該第1の領域とし該領域Dを該第2の領域として、該情報再生信号生成手段は、該トラックに記録された情報の再生信号を生成する請求項に31に記載の光ヘッド装置。

【請求項34】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、

選択的にマークまたはスペースを配置したトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、

該情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光した反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出器と、

該情報記憶媒体で反射した該反射光を分割し、該光検出器で受光可能にする分割手段と、

該分割手段により分割された所定の第1の領域と第2の領域との2つの領域のそれぞれに入射する該反射光に応じて得られる信号の差動信号から該トラックに記録された情報を再生する再生信号を生成する情報再生信号生成手段とを備えた光ヘッド装置であって、

該分割手段上での該反射光の断面を半径1の略円としたとき、該分割手段は該トラックの接線と略平行で該略円の中心から所定の距離dだけ離れた2本の分割線により3つの領域に分けられ、該3つの領域のうち該略円の中心を含まない領域を該第1の領域とし、該略円の中心を含まないもう一つの領域を該第2の領域とし、

該集光光学系から出射される光の集光点が、該トラックから所定の距離だけ離れた位置を走査するとき、該情報再生信号生成手段は、該トラックに記録された情報の再生信号を生成する光ヘッド装置。

【請求項35】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、

選択的にマークまたはスペースを配置したトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射された光を集光する集光光学系と、

該情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光した反射の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出器と、

該情報記憶媒体で反射した該反射光を分割し、該光検出器で受光可能にする分割手段と、

該分割手段により分割された、所定の第1の領域と第2の領域との2つの領域のそれぞれに入射する該反射光に応じて得られる信号の差動信号から該トラックに記録された情報を再生する再生信号を生成する情報再生信号生成手段とを備えた光ヘッド装置において、

該分割手段上での該反射光の断面を半径1の略円としたとき、該分割手段は、該トラックの接線と略平行で該略円の中心から所定の距離dだけ離れた2本の分割線第1の分割線と第2の分割線と該略円の中心を通る第3の分

割線とにより4つの領域に分けられ、

該4つの領域のうち、該略円の中心を含まない該第1の分割線の外側の領域と該第3の分割線と該第2の分割線に挟まれた領域の2つの領域を該第1の領域とし、

該第1の分割線と該第3の分割線に挟まれた領域と該略円の中心を含まない該第2の分割線の外側の領域の2つの領域を該第2の領域とし、

該集光光学系から出射される光の集光点が、該トラックから所定の距離だけ離れた位置を走査するとき、該情報再生信号生成手段が、該トラックに記録された情報の再生信号を生成する光ヘッド装置。

【請求項36】 前記分割手段上での反射光の断面を半径1の略円としたとき、該分割手段上の該略円の中心から分割線までの距離dが、0.1以上0.3以下である請求項31～35のいずれか1つに記載の光ヘッド装置。

【請求項37】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、

選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、該情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光した反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域を有する光検出器と、

該光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号に基づいてトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段と、

該情報記憶媒体で反射した反射光を分割し、分割された反射光を該光検出器で受光可能にする分割手段とを備え、

該光源から出射される光の波長を λ とし、

該集光光学系の開口数をNAとし、

該情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離を Gp とし、

$\lambda / (NA \cdot Gp) \geq 1$ の関係を有し、

該分割手段上での該反射光の断面を半径1の円としたとき、該分割手段は該トラックの接線と略平行な少なくとも5本の分割線を持ち、

該分割手段上での該反射光の断面の中心を通り該トラックと平行な第1の分割線と、該第1の分割線を挟んで距離約0.1に位置する2つの分割線を第2の分割線および第3の分割線とし、

該分割手段上での該反射光の断面の端から距離約0.1に位置する2つの分割線を第4の分割線および第5の分割線とし、

該第1の分割線から該第5の分割線により分割される6つの領域に入射する該反射光に応じて得られる信号を交互に極性を反転し、交互に極性を反転された信号を加算することによりトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段をさらに備えた光ヘッド装置。

【請求項 3 8】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、

選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射された光を集光する集光光学系と、
該情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光した反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出器と、

該光検出器から出力される信号を受けトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段と、

該情報記憶媒体で反射した光を分割し、分割された光を該光検出器で受光可能にする分割手段とを備え、

該光源から出射される光の波長を λ とし、

該集光光学系の開口数を NA とし、

該情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離を Gp とし、

$\lambda / (NA \cdot Gp) \geq 1$ の関係を有し、

該集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、3 以上の奇数を N とし、

該分割手段は、該トラックの接線と略平行な N 本の分割線を持ち、

該 N 本の分割線うち 2 本の分割線は、該集光光学系の開口の中心に対して約幅 0.6 の範囲に配置され、

該 2 本の分割線を除くその他の $(N - 2)$ 本の分割線

は、該 2 本の分割線の間に等間隔に配置され、

該トラッキング誤差信号生成手段は、該円の中心を含まない該 2 本の分割線の外側の 2 つの領域に入射する該反射光を受光する検出領域から得られる信号を用いてトラッキング誤差信号を生成し、

該トラッキング誤差信号生成手段は、該 2 本の分割線に挟まれた偶数個の領域に入射する該反射光を受光する検出領域から得られる信号の極性を交互に反転し、極性を交互に反転された信号を加算した補正信号を生成し、
該トラッキング誤差信号生成手段は、該トラッキング誤差信号から該補正信号を加算もしくは減算する光ヘッド装置。

【請求項 3 9】 前記分割手段が、回折手段である請求項 3 7 ~ 3 8 のいずれか 1 つに記載の光ヘッド装置。

【請求項 4 0】 前記分割手段が、前記光検出器の分割線である請求項 3 7 ~ 3 8 のいずれか 1 つに記載の光ヘッド装置。

【請求項 4 1】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、

選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、
該情報記憶媒体で反射した反射光を受け取り、回折光を生成する回折手段と、

該回折手段により回折された光を受光し、受光された光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検

出器とを備え、

該回折手段は、複数の分割された領域を有し、

該複数の領域の一部の領域群 A から発生する所望の次数の回折光が第 1 の球面波となり、

該複数の領域の領域群 A に含まれない領域からなる領域群 B から発生する所望の次数の回折光は、該第 1 の球面波の集光点より該回折手段から遠い位置に集光点持つ第 2 の球面波となり、

該第 1 の球面波と該第 2 の球面波との該光検出器上での断面の大きさの差からフォーカス誤差信号を生成するフォーカス誤差信号生成手段をさらに備え、

該回折手段は、該トラックの接線と垂直な少なくとも 1 本の分割線を持ち、

該分割線を挟んで互いに接する 2 つの領域の一方が該領域群 A に属し、他方が該領域群 B に属する光ヘッド装置。

【請求項 4 2】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、

選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、
該情報記憶媒体で反射した反射光を回折し回折光を生成する回折手段と、

該回折手段により回折された光を受光し、受光した光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出器を備え、

該回折手段は、複数の分割された領域を有し、

該複数の領域の一部の領域群 A から発生する所望の次数の回折光が、第 1 の球面波となり、

該複数の領域の領域群 A に含まれない領域からなる領域群 B から発生する所望の次数の回折光が、該第 1 の球面波の集光点より該回折手段から遠い位置に集光点持つ第 2 の球面波となり、

該第 1 の球面波と該第 2 の球面波との該光検出器上での断面の大きさの差からフォーカス誤差信号を生成するフォーカス誤差信号生成手段をさらに備え、

該回折手段は、該集光光学系の開口に相当する範囲よりも広い範囲に回折領域を有し、

該開口の外周に接し、該トラックの接線と平行な、第 1 の分割線および第 2 の分割線を開口の両側に持ち、

該第 1 の分割線または第 2 の分割線を挟んで互いに接する 2 つの領域の一方が該領域群 A に属し、

該 2 つの領域の他方が該領域群 B に属する光ヘッド装置。

【請求項 4 3】 前記回折手段が、前記集光光学系と一体化されている請求項 3 9、4 1 および 4 2 のいずれか 1 つに記載の光ヘッド装置。

【請求項 4 4】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、

少なくとも 1 つのマークと少なくとも 1 つのスペースと

を配置したトラックを有する情報記憶媒体に該出射工程によって出射されたビームを集光する集光工程と、
該情報記憶媒体で反射した反射光を複数の検出領域で受光し、受光された反射光の光量に応じた信号を出力する光検出工程と、

該光検出工程によって出力される信号を受け取り、該受け取った信号に基づいて、トラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成工程とを包含し、

該トラッキング誤差信号生成工程が、該トラッキング誤差信号から重複領域から得られる信号の成分を低減する工程を含み、

該重複領域は、集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、該集光光学系の開口の中心から該トラックと直交する方向に $\lambda / (NA \cdot Gp)$ だけ離れた二つの点をそれぞれ中心とする半径 1 の二つの円の重なる領域であり、
該 λ は、該出射工程によって出射される光の波長であり、

該 NA は、該集光光学系の開口数であり、

該 Gp は、該情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離であり、

該集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、 $\lambda / (NA \cdot Gp)$ は、 $\lambda / (NA \cdot Gp) < 1$ の関係を有する方法。

【請求項 45】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、

レーザ光発生工程で出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを第 1 のビームと第 2 のビームに分割する分割工程と、

該第 1 のビームと該第 2 のビームを受け取り、該第 1 のビームと該第 2 のビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに集光する集光工程と、

該情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐する分岐工程と、

該分岐工程によって分岐されたビームを受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出工程と、

該光検出工程で出力される信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理工程と、

該信号処理工程によって演算された信号に基づいて集光光学系と該情報記憶媒体との相対的な位置を決める位置決め工程とを包含し、

該第 1 のビームは第 2 のビームと、該集光光学系で集光される際の実効的な開口数が異なり、

該集光光学系で集光される際の実効的な開口数が小さいビームを用いてトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成工程をさらに包含する方法。

【請求項 46】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、

該出射工程で出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに収束する収束

工程と、

該情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐する分岐工程と、

該分岐工程によって分岐されたビームを複数の受光部で受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出工程と、

該光検出工程で出力する信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理工程と、

集光光学系と該情報記憶媒体との相対的な位置決めを行うためのフォーカスおよびトラッキングの制御を行う第 1 の駆動工程と、

該集光光学系で集光されるビームと該情報記憶媒体とがなす角度を変えることが可能な第 2 の駆動工程とを包含し、

該情報記憶媒体は、トラッキング誤差信号を生成可能なパターンもしくは所定の溝を有し、

該トラッキング誤差信号を生成可能にするパターンもしくは所定の溝の周期を Gp とし、該出射工程によって出射されるビームの波長を λ とし、該集光光学系の該情報記憶媒体側の開口数を NA としたとき、 $NA > \lambda / Gp$ の関係にある方法。

【請求項 47】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、

選択的にマークまたはスペースを配置したトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光する集光工程と、

該情報記憶媒体で反射した反射光を複数の検出領域で受け取り、受け取った反射光の光量に応じた信号を出力する光検出工程と、

該情報記憶媒体で反射した光を分割する分割工程と、
該分割工程によって分割された所定の第 1 の領域と第 2 の領域の二つの領域のそれぞれに入射する該反射光に応じて得られる信号の差動信号から該トラックに記録された情報を再生する再生信号を生成する情報再生信号生成工程とを包含し、

該集光工程によって集光された集光点と該トラックとの位置関係に応じて該第 1 の領域または該第 2 の領域もしくは両方の領域に含まれる範囲を変える変更工程をさらに包含する方法。

【請求項 48】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、

選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光する集光工程と、
該情報記憶媒体で反射した反射光を検出領域で受光し、受光した反射光の光量に応じた信号を出力する光検出工程と、

該光検出工程によって出力される信号を受け取り、受け取った信号に基づいてトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成工程と、

該情報記憶媒体で反射した反射光を分割する分割工程とを包含し、

該出射工程によって出射される光の波長を λ とし、

該集光光学系の開口数をNAとし、

該情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離をGpとし、

$\lambda / (NA \cdot Gp) \geq 1$ の関係を有し、

第1の分割線から第5の分割線により分割される6つの領域に入射する該反射光に応じて得られる信号を交互に極性を反転し、交互に極性を反転された信号を加算することによりトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成工程をさらに包含し、

該第1の分割線から該第5の分割線は、該トラックの接線と略平行であり、

該第1の分割線は、該反射光の断面の中心を通り該トラックと平行であり、

該第2の分割線および該第3の分割線は、該反射光の断面を半径1の円としたとき、該第1の分割線を挟んで距離約0.1に位置し、

該第4の分割線および該第5の分割線は、該反射光の断面を半径1の円としたとき、該反射光の断面の端から距離約0.1に位置する方法。

【請求項49】 コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、

選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に該光源から出射されたビームを集光する集光工程と、

該情報記憶媒体で反射した反射光を複数に分割された領域で受け取り、回折光を生成する回折工程と、

該回折手段により回折された光を受光し、受光された光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出工程と、

第1の球面波と第2の球面波との断面の大きさの差からフォーカス誤差信号を生成するフォーカス誤差信号生成工程を包含し、

該第1の球面波は、該複数の領域の一部の領域群Aから発生する所望の次数の回折光であり、

該第2の球面波は、該複数の領域の領域群Aに含まれない領域からなる領域群Bから発生する所望の次数の回折光であり、

該領域群Aは、該トラックの接線と垂直な少なくとも1本の分割線を挟んで互いに接する2つの領域の一方であり、該領域群Bは、該2つの領域の他方である方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】 本発明は、光ディスクあるいは光カードなど、情報記憶媒体上に情報の記録・再生あるいは消去を行う光ヘッド装置、光情報処理装置、およびその装置における集光光学系で集光されるビームと情報記憶媒体とがなす角度を検出する傾き検出装置に関す

るものである。

【0002】

【従来の技術】 高密度・大容量の情報記憶媒体として、光ディスクあるいは光カードが用いられる。光ディスクあるいは光カードを用いる光メモリ技術では、デジタルオーディオディスク、ビデオディスク、文書ファイルディスク、さらにはデータファイルなどその応用が拡大しつつある。この光メモリ技術では、情報は微小に絞られた光ビームを介して光ディスクへ高い精度と信頼性を持って記録再生される。この記録再生動作は、ひとえにその光学系に依存している。

【0003】 その光学系の主要部である光ヘッド装置の基本的な機能は、(1) 回折限界の微小スポットを形成する集光、(2) 前記光学系のフォーカス制御とトラッキング制御、および情報信号の再生、(3) 光の集中による情報信号の消去・書き込み、に大別される。

【0004】 これらの機能は、その目的と用途に応じて各種の光学系と光電変換検出方式の光検出器との組合せによって実現されている。

【0005】 第1の従来例として、従来の光ヘッド装置の例を示す。

【0006】 光ヘッド装置の従来例として、フォーカスは非点収差法、トラッキングはプッシュプル法と位相差法をとる場合の構成と動作を説明する。図42に光ヘッド装置の光学系の概略図を示す。

【0007】 図42は、実施形態1の光ヘッド装置の光学系の概略を示している。

【0008】 光源としての半導体レーザ101から出た光は、平行平板ビームスプリッタ102で反射され、集光光学系の一部であるコリメータレンズ103で平行光になる。この光は、さらに集光光学系の一部である対物レンズ104で集光され、情報記憶媒体である光ディスク105の情報層108上に集光される。アクチュエータ107は、対物レンズ104と保持手段106を、光ディスク105の面振れや偏芯に追従して移動する。

【0009】 光ディスク105の情報層108で回折・反射された反射光108aは、再び対物レンズ104を通り平行光となる。この平行光となった反射光108aは、再びコリメータレンズ103で収束光となる。この収束光となった反射光108aが、平行平板ビームスプリッタ102を透過するとき非点収差が与えられる。非点収差が与えられた収束光は、光検出器150で受光される。対物レンズ104から出射される光の集光点F0が光ディスク105の情報層108に一致する時、非点収差が与えられた収束光の最小錯乱円の位置に光検出器150の検出面がくるように、光学系は配置されている。

【0010】 図43aに、光検出器150の検出領域の従来例のパターンと反射光108aの光検出器150による断面の形を示す。光検出器150は、4つの検出領

域 251~254 からなる。検出領域 251~254 から受光した光量に応じて得られる信号を各々、s1~s4 とする。トラッキング誤差信号生成手段としての演算

$$TE1 = (s1 + s4) - (s2 + s3) \quad \cdots \cdots (式1)$$

によりトラッキング誤差信号を生成する。

【0011】また、位相差法のトラッキング誤差信号 TE2 は、s1 と s3 の和信号と、s2 と s4 の和信号の位相を比較することから得られる。

【0012】非点収差法のフォーカス誤差信号 FE は、
 $FE = (s1 + s3) - (s2 + s4) \quad \cdots \cdots (式2)$ 10
 から得られる。

【0013】対物レンズ 104 から出射される光の集光点 F0 より、光ディスク 105 の情報層 108 が対物レンズ 104 から遠ざかったとき、光検出器 150 による反射光 108a の断面形状は図 43b のような形になる。また、逆に対物レンズ 104 の集光点 F0 より光ディスク 105 の情報層 108 が対物レンズ 104 に近づいたときには、光検出器 150 による反射光 108a の断面形状は図 43c のような形になる。

【0014】情報再生信号である RF 信号は、全領域から得られる信号の和であり、
 $RF = s1 + s2 + s3 + s4 \quad \cdots \cdots (式3)$ 20
 から得られる。

【0015】第 1 の従来例に示した従来の光ヘッド装置では、

(1) トラッキング誤差信号を開口中央に相当する点を通る分割線で単純に 2 分割された領域の差動信号で生成している。この構成では、対物レンズと光ディスクの傾きにより収差が出た場合（チルト発生時）や、光ディスクの偏芯に追従して対物レンズが光軸に対してトラックと直行方向に移動した場合（対物レンズシフト発生時）、オフトラックを生じたり、トラッキング制御が安定に動作しない、という課題が存在した。

【0016】(2) また、対物レンズから出射される光の集光点が再生しようとする情報の記録されたトラックよりずれた位置を走査する時開口中央に相当する点を通る分割線で 2 分割された領域の差動信号で再生信号を生成すると外乱等に対するマージンが十分にとれない、という課題が存在した。

【0017】また、情報記憶媒体上の情報を正確に読み書きするために光情報装置における集光光学系で集光されるビームと情報記憶媒体との相対的な傾き量を検出する傾き検出装置も様々な構成が提案されている。

【0018】次に、第 2 の従来例として傾き検出装置の例を示す。

【0019】図 44 は、従来の傾き検出装置の一例を示す構成図である。

【0020】光源としての半導体レーザ 101 から出射した直線偏光の発散ビーム 70 は、コリメータレンズ 103 で平行光に変換された後、偏光ビームスプリッタ 1 50

回路は図示しないが、トラッキング誤差信号 TE1 として、次式

30 に入射する。偏光ビームスプリッタ 130 に入射したビーム 70 は全て偏光ビームスプリッタ 130 を透過した後、1/4 波長板 122 を透過して円偏光のビームに変換され、対物レンズ 104 で情報記憶媒体 105 上に集光される。

【0021】図 45 は、情報記憶媒体 105 の構成を示す。Gn-1、Gn、Gn+1、・・・は案内溝である。情報は、案内溝上にマークもしくはスペースとして記録される。したがって、情報を記録するトラック Tn-1、Tn、Tn+1、・・・は、案内溝と一致する。Gp は、隣接する案内溝の間隔、tp は、隣接するトラックの間隔であり、Gp と tp は等しい。情報記憶媒体 105 で反射、回折されたビーム 70 は、再び対物レンズ 104 を透過した後、1/4 波長板 122 を透過して光源 101 から出射したときとは 90 度異なる方向の直線偏光のビームに変換される。1/4 波長板 122 を透過したビーム 70 は、偏光ビームスプリッタ 130 で全て反射された後、検出レンズ 133 で収束ビームに変換される。検出レンズ 133 で変換された収束ビーム 70 は平行平板 134 を透過後、光検出器 158 で受光される。ビーム 70 は、平行平板 134 を透過する際、フォーカス誤差信号を検出するために非点収差がビーム 70 に対して付与される。光検出器 158 で受光されたビーム 70 は、その光量に応じた電気信号に変換される。

【0022】なお、本明細書では、光ディスクが ROM ディスクである場合、マークはピットを意味し、スペースは平面部を意味し、光ディスクが相変化記憶媒体である場合、マークはアモルファス部を意味し、スペースは結晶部を意味し、あるいは逆に、マークが結晶部を意味し、スペースがアモルファス部を意味する。または、光ディスクが磁気記憶媒体である場合、マークは磁化上向きを意味し、スペースは磁化下向きを意味し、あるいは逆に、マークが磁化下向きを意味し、スペースが磁化上向きを意味してもよい。さらに、光ディスクが磁気記憶媒体である場合、マークは磁化右向きを意味し、スペースは磁化左向きを意味し、あるいは逆に、マークが磁化左向きを意味し、スペースが磁化右向きを意味してもよい。また、光ディスクが CD-R 等のライトワンスである場合、マークは色素変成領域を意味し、スペースは非変成領域を意味する。

【0023】フォーカス誤差信号およびトラッキング誤差信号はそれぞれ焦点制御用とトラッキング制御用のアクチュエータ 107 に加えられ、光源 101 から出射されたビーム 70 が情報記憶媒体 105 上の所望の位置に焦点を結ぶように対物レンズ 104 の位置を制御する。フォーカス誤差信号およびトラッキング誤差信号の生成

方法はよく知られている方法なので、ここでは説明は略する。

【0024】光検出器158から出力される電気信号は、信号処理部703に入力される。

【0025】図46に信号処理部703の構成を示す。光検出器158は4つの受光部158A、158B、158C、158Dからなる。受光部158A～158Dから出力される信号は電流電圧変換部855～858でそれぞれ電流電圧変換される。電流電圧変換部855～858から出力される信号は、演算部871で差動演算される。演算部871から出力される信号は端子814から出力される。端子814から出力される信号が傾き検出信号となる。

【0026】第2の従来例に示したような従来の傾き検出装置で、情報記憶媒体で反射されたビームが対物レンズ104の開口でけられることを利用して傾きを検出する場合、対物レンズ104の開口数が大きくなればなる程、検出感度が低下する。近年、情報記憶媒体に大量の情報を記録するために集光光学系の開口数を0.6、情報記憶媒体の基板の厚さを0.6mmとする構成が提案されているが、このとき、対物レンズで集光されるビームと情報記憶媒体のなす角度が0.5度程度変化しただけで、読み出した情報のジッタ特性は大きく変化する。したがって、対物レンズで集光されるビームと情報記憶媒体のなす角度の変化を補正する傾きサーボを導入する場合、傾き検出装置は0.5度以下の精度で検出することが必要となる。しかしながら、従来の傾き検出装置では、対物レンズの開口数を0.6としたとき、例えば傾きが0.5度生じたとしても信号の変化は2%程度しかなく、0.5度以下の傾きを精度よく検出することは困難であるという課題があった。

【0027】更に、第3の従来例として、別の光ヘッド装置の例を示す。

【0028】図47は、従来の光ヘッド装置の一例を示す構成図である。

【0029】光源としての半導体レーザ101から出射した直線偏光の発散ビーム70は、コリメータレンズ103で平行光に変換された後、偏光ビームスプリッタ130に入射する。偏光ビームスプリッタ130に入射したビーム70は全て偏光ビームスプリッタ130を透過した後、1/4波長板122を透過して円偏光のビームに変換され、対物レンズ104で情報記憶媒体105上に集光される。情報記憶媒体105で反射、回折されたビーム70は、再び対物レンズ104を透過した後、1/4波長板122を透過して光源101から出射したときとは90度異なる方向の直線偏光のビームに変換される。1/4波長板122を透過したビーム70は、偏光ビームスプリッタ130で全て反射された後、検出レンズ133で収束ビームに変換される。検出レンズ133で変換された収束ビーム70は平行平板134を透過

後、光検出器158で受光される。ビーム70は、平行平板134を透過する際、フォーカス誤差信号を検出可能にするために非点収差がビーム70に対して付与される。光検出器158で受光されたビーム70は、その光量に応じた電気信号に変換される。

【0030】光検出器158から出力される電気信号は、信号処理部705に入力される。図48に信号処理部705の構成を示す。光検出器158は4つの受光部158A、158B、158C、158Dからなる。受光部158A～158Dから出力される信号は電流電圧変換部851～854でそれぞれ電流電圧変換される。電流電圧変換部851、854から出力される信号は加算部891で、電流電圧変換部852、853から出力される信号は加算部892で、電流電圧変換部851、853から出力される信号は加算部893で、電流電圧変換部852、854から出力される信号は加算部894でそれぞれ加算される。加算部891、892から出力される信号は、演算部871で、加算部893、894から出力される信号は、演算部872でそれぞれ差動演算される。演算部871から出力される信号は端子811から、演算部872から出力される信号は端子812からそれぞれ出力される。端子811から出力される信号がトラッキング誤差信号、端子812から出力される信号がフォーカス誤差信号となる。フォーカス誤差信号の生成方法は非点収差法、トラッキング誤差信号の生成方法はプッシュプル法としてよく知られている方法である。フォーカス誤差信号およびトラッキング誤差信号はそれぞれ焦点制御用およびトラッキング制御用のアクチュエータ107に加えられ、光源101から出射されたビーム70が情報記憶媒体105上の所望の位置に焦点を結ぶように対物レンズ104の位置を制御する。

【0031】図49は、情報記憶媒体105上の構成を示す。 G_{n-1} 、 G_n 、 G_{n+1} 、・・・はトラッキング誤差信号を検出可能にする案内溝である。情報は、案内溝上および案内溝間にマークもしくはスペースとして記録される。隣接する案内溝の間隔を G_p 、隣接するトラックの間隔を t_p とすると、 $G_p = 2 \cdot t_p$ の関係を有している。

【0032】

【発明が解決しようとする課題】第3の従来例に示したような、光ヘッド装置では、情報記憶媒体に大量の情報を記録するために、光源が出射するビーム70の波長 λ が650nmであり、対物レンズ104の開口数NAが0.6であり、情報記憶媒体105の基板の厚さ t が0.6mmであり、案内溝の周期 G_p が1.48 μm であり、トラックの周期 t_p が0.74 μm である光学条件の場合、対物レンズ104で集光されたビーム70と情報記憶媒体105とが正規の角度のときには、対物レンズ104で集光されたビーム70が案内溝の中央を照射したときにトラッキング誤差信号がゼロクロスする。

しかし、対物レンズ 104 で集光されたビーム 70 と情報記憶媒体 105 とが正規の角度から傾いたときには、対物レンズ 104 で集光されたビーム 70 が案内溝の中央を照射したときにトラッキング誤差信号がゼロクロスしなくなる。このとき、トラッキング誤差信号にオフセットはほとんど発生しないが、位相シフトが生じている。この位相シフトは、オフトラックの原因となり、例えば、約 0.5 度の傾きで 0.1 μm のオフトラックが生じる。オフトラックが生じると、情報記憶媒体 105 に記録された情報が正確に読み出せなくなったり、情報記憶媒体 105 に情報を記録する際に隣接したトラックに記録された情報を消去してしまうという課題があった。

【0033】本発明の目的は、サーボ特性が安定で、情報再生時の誤り率が少なく、情報書き込み時や消去時にも、安定して書き込み動作や消去動作を行うことができ、情報書き込み時にトラック中心に安定してマークを形成する光ヘッド装置を提供することにある。

【0034】本発明の別の目的は、0.5 度以下の傾きを精度よく検出可能な傾き検出装置およびそりが大きい情報記憶媒体に対しても安定に情報の記録再生が可能な光情報処理装置を提供することにある。

【0035】

【課題を解決するための手段】本発明の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、少なくとも 1 つのマークと少なくとも 1 つのスペースとを配置したトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光された反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域を有する光検出器と、前記光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号に基づきトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段とを備え、前記トラッキング誤差信号生成手段は、第 1 の信号振幅と第 2 の信号振幅の差を低減し、前記第 1 の信号振幅は、第 1 の信号レベルと第 2 の信号レベルの差の絶対値であり、前記第 2 の信号振幅は、前記第 1 の信号レベルと第 3 の信号レベルの差の絶対値であり、前記第 1 の信号レベルは、前記光源から出射された光が前記トラックの中心に照射されるときに得られるトラッキング誤差信号の値であり、前記第 2 の信号レベルは、前記光源から出射された光が前記トラックと直交する方向に走査された際のトラッキング誤差信号の最大値であり、前記第 3 の信号レベルは、前記光源から出射された光が前記トラックと直交する方向に走査された際のトラッキング誤差信号の最小値であり、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0036】本発明の他の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、少なくとも 1 つのマークと少なくとも 1 つのスペース

とを配置したトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光された反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域を有する光検出器と、前記光検出器から出力される信号を受け取り、前記受け取った信号に基づいて、トラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段とを備え、前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記トラッキング誤差信号から重複領域から得られる信号の成分を低減し、前記重複領域は、前記集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、前記集光光学系の開口の中心から前記トラックと直交する方向に $\lambda / (NA \cdot Gp)$ だけ離れた二つの点をそれぞれ中心とする半径 1 の二つの円の重なる領域であり、前記 λ は、前記光源から出射される光の波長であり、前記 NA は、前記集光光学系の開口数であり、前記 Gp は、前記情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離であり、前記集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、 $\lambda / (NA \cdot Gp)$ は、 $\lambda / (NA \cdot Gp) < 1$ の関係を有し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0037】本発明の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、少なくとも 1 つのマークと少なくとも 1 つのスペースとを配置したトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光された反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域を有する光検出器と、前記光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号に基づき、トラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段と、前記反射光の重複領域およびその近傍領域を分割して前記光検出器で受光することが可能である分割手段とを備え、前記重複領域は、前記集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、前記集光光学系の開口の中心から前記トラックと直交する方向に $\lambda / (NA \cdot Gp)$ だけ離れた二つの点をそれぞれ中心とする半径 1 の二つの円の重なる領域であり、前記 λ は、前記光源から出射される光の波長であり、前記 NA は、前記集光光学系の開口数であり、前記 Gp は、前記情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離であり、 $\lambda / (NA \cdot Gp)$ は、 $\lambda / (NA \cdot Gp) < 1$ の関係を有し、そのことにより、上記目的を達成できる。なお、近傍領域とは重複領域から所定の距離だけ離れた領域を意味する。

【0038】前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記反射光のうち前記重複領域を含まない領域の光を受光する検出領域から得られる信号を用いてトラッキング誤差信号を生成してもよい。

【0039】前記分割手段はトラックと略平行な少なくとも 2 本の分割線を有し、前記少なくとも 2 本の分割線は、前記反射光の前記重複領域をその間に挟むように配

置され、前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記少なくとも2本の分割線の外側の領域に入射する反射光を受光する検出領域から得られる信号の演算によりトラッキング誤差信号を生成してもよい。

【0040】前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記反射光のうち前記重複領域および前記その近傍領域の光を受光する検出領域から得られる信号を用いてトラッキング誤差信号を補正してもよい。

【0041】前記分割手段は、前記トラックの接線と略平行なN本の分割線を有し、前記Nは3以上の奇数であり、前記N本の分割線うち2本の分割線は、前記反射光の前記重複領域をその間に挟むように配置され、前記2本の分割線を除く(N-2)本の分割線は、前記2本の分割線の間に配置され、前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記2本の分割線の外側に位置し、且つ前記重複領域を含まない第1領域と第2領域とに入射する前記反射光を受光する検出領域から得られる信号を用いてトラッキング誤差信号を生成し、前記2本の分割線に挟まれた偶数個の領域に入射する前記反射光を受光する検出領域から得られる信号の極性を交互に反転して、前記検出領域から得られる信号を加算する補正信号を生成し、前記トラッキング誤差信号から前記補正信号を加減演算してもよい。

【0042】前記分割手段は、前記トラックの接線と略平行なN本の分割線を有し、前記Nは3以上の奇数であり、前記N本の分割線のうち2本の分割線は前記反射光の前記重複領域をその間に挟むように配置され、前記2本の分割線を除く(N-2)本の分割線は、前記2本の分割線の間に配置され、前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記2本の分割線に挟まれた偶数個の領域に入射する前記反射光を受光する検出領域から得られる信号に所定の値を掛け、所定の値を掛けられた信号の極性を交互に反転し、極性が交互に反転された信号を加算した補正信号を生成し、前記トラッキング誤差信号から前記補正信号を加減演算してもよい。

【0043】前記分割手段が、ホログラム素子である請求項3〜8のいずれか1つであってもよい。

【0044】前記分割手段が、前記集光光学系と一体化してもよい。

【0045】前記分割手段が、前記光検出器の分割線であつてもよい。

【0046】本発明のさらに他の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、少なくとも1つのマークと少なくとも1つのスペースとを配置したトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射された光を集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、前記受光された反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域を有する光検出器と、前記光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号に基づきトラッキング誤差

信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段とを備え、前記光路中に設けられ、重複領域およびその近傍領域の光の透過率を低下させる減光手段を更に備え、前記重複領域は、前記集光光学系の開口を半径1の円としたとき、前記集光光学系の開口の中心から前記トラックと直交する方向に $\lambda / (NA \cdot Gp)$ だけ離れた二つの点をそれぞれ中心とする半径1の二つの円の重なる領域であり、前記 λ は、前記光源から出射される光の波長であり、前記NAは、前記集光光学系の開口数であり、前記Gpは、前記情報記憶媒体におけるトラック中心から隣のトラック中心までの距離であり、 $\lambda / (NA \cdot Gp)$ は、 $\lambda / (NA \cdot Gp) < 1$ の関係を有し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0047】前記減光手段が、前記集光光学系と一体化してもよい。

【0048】前記減光手段がホログラム素子であつてもよい。

【0049】本発明の別の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、前記光源から出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを第1のビームと第2のビームに分割する光学素子と、前記第1のビームと前記第2のビームを受け取り、前記第1のビームと前記第2のビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに収束する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐するビーム分岐素子と、前記ビーム分岐素子で分岐されたビームを受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出器と、前記光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理部と、前記信号処理部から出力される信号に基づいて前記集光光学系と前記情報記憶媒体との相対的な位置決めを行う駆動部とを備え、前記第1のビームは前記第2のビームと、前記集光光学系で集光される際の実効的な開口数が異なり、前記集光光学系で集光される際の実効的な開口数が小さいビームを用いてトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段をさらに備え、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0050】前記情報記憶媒体は、トラッキング誤差信号を検出可能にするマークもしくは所定の溝を有し、前記情報記憶媒体上のトラッキング誤差信号を検出可能にするマークもしくは所定の溝の周期をGpとし、光源から出射されるビームが有する波長を λ とし、前記集光光学系の前記情報記憶媒体側の開口数をNAとしたとき、光学素子で生成される第1のビームは $Gp > \lambda / NA$ の関係を有し、前記光学素子で生成される第2のビームは $Gp < \lambda / NA$ の関係を有し、前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記第2のビームからトラッキング誤差信号を生成し、そのことにより、上記目的を達成できる。溝の周期とは、ある溝の中心からその溝に隣接して

いる溝の中心までの距離を意味する。

【0051】前記第1のビームと前記第2のビームが互いに同軸上に形成されてもよい。

【0052】前記光学素子が偏光フィルタであってもよい。

【0053】前記光学素子が前記集光光学系と一体化されてもよい。

【0054】本発明の傾き検出装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、前記光源から出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに収束する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐するビーム分岐素子と、前記ビーム分岐素子で分岐されたビームを受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出器と、前記光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理部と、前記集光光学系と前記情報記憶媒体との相対的な位置決めを行うためフォーカスおよびトラッキングの制御を行う駆動部とを備えた傾き検出装置であって、前記光検出器は複数の受光部を有し、前記情報記憶媒体はマークおよびスペースからなる第1のパターン領域と所定の溝からなる第2のパターン領域とを有し、前記第1のパターン領域と前記第2のパターン領域は情報記憶媒体上に交互に配置され、前記信号処理部は、前記集光光学系で集光されたビームが前記第1のパターン領域もしくは前記第2のパターン領域に照射されるとき、前記光検出器から得られる信号を用いて、前記集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を検出し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0055】前記集光光学系で集光されるビームが、前記第1のパターン領域におけるマークおよびスペースを照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いてトラッキング制御を行い、前記集光光学系で集光されるビームが、前記第2のパターン領域を照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いて前記集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を検出してよい。

【0056】前記集光光学系で集光されるビームが、前記第2のパターン領域を照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いてトラッキング制御を行い、前記集光光学系で集光されるビームが、前記第1のパターン領域を照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いて前記集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を検出してよい。

【0057】前記集光光学系で集光されるビームが前記第1のパターン領域におけるマークおよびスペースを照射するとき前記光検出器から得られる信号を用いて前記集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を検出してよい。

【0058】前記第1のパターン領域もしくは前記第2のパターン領域の周期を G_p とし、前記光源から出射されるビームの波長を λ とし、前記集光光学系の前記情報記憶媒体側の開口数を NA としたとき、 $NA > \lambda / G_p$ の関係にあってもよい。

【0059】本発明の光情報処理装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、前記光源から出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに収束する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐するビーム分岐素子と、前記ビーム分岐素子で分岐されたビームを受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出器と、前記光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理部と、前記集光光学系と前記情報記憶媒体との相対的な位置決めを行うためフォーカスおよびトラッキングの制御を行う第1の駆動部と、前記集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を変えることが可能な第2の駆動部とを備え、前記光検出器は、複数の受光部を有し、前記情報記憶媒体は、トラッキング誤差信号を生成可能なパターンもしくは所定の溝を有し、前記トラッキング誤差信号を生成可能にするパターンもしくは所定の溝の周期を G_p とし、前記光源から出射されるビームの波長を λ とし、前記集光光学系の前記情報記憶媒体側の開口数を NA としたとき、 $NA > \lambda / G_p$ の関係にあり、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0060】本発明の他の光情報処理装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発するレーザ光源と、前記光源から出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに収束する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐するビーム分岐素子と、前記ビーム分岐素子で分岐されたビームを受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出器と前記光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理部と、前記集光光学系と前記情報記憶媒体との相対的な位置決めを行うためにフォーカスおよびトラッキングの制御を行う第1の駆動部と、前記集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を変えることが可能な第2の駆動部とを備え、前記光検出器は複数の受光部を有し、前記情報記憶媒体はマークおよびスペースからなる第1のパターン領域と所定の溝からなる第2のパターン領域とを有し、前記第1のパターン領域と前記第2のパターン領域は情報記憶媒体上に交互に配置され、前記信号処理部は、前記集光光学系で集光されたビームが前記第1のパターン領域もしくは前記第2のパターン領域に照射されるとき、前記光検出器から得られる信号を用いて、前記集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体

とがなす角度を検出し、前記第 2 の駆動部を駆動する信号を生成し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0061】前記集光光学系で集光されるビームが、前記第 1 のパターン領域におけるマークを照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いてトラッキング制御を行い、前記集光光学系で集光されるビームが、前記第 2 のパターン領域を照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いて、前記集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を検出してもよい。

【0062】前記集光光学系で集光されるビームが、前記第 2 のパターン領域を照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いてトラッキング制御を行い、前記集光光学系で集光されるビームが、前記第 1 のパターン領域を照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いて、前記集光光学系で集光されるビームと情報記憶媒体とがなす角度を検出してもよい。

【0063】前記集光光学系で集光されるビームが、前記第 1 のパターン領域におけるマークおよびスペースを照射するとき、前記光検出器から得られる信号を用いて、前記集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を検出してもよい。

【0064】前記第 1 のパターン領域もしくは前記第 2 のパターン領域の周期を G_p とし、前記光源から出射されるビームの波長を λ とし、前記集光光学系の前記情報記憶媒体側の開口数を NA としたとき、 $NA > \lambda / G_p$ の関係にあってもよい。

【0065】本発明のさらに他の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、選択的にマークまたはスペースを配置したトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を受け取り、受け取った反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出器と、前記情報記憶媒体で反射した光を分割し、前記光検出器で受光可能にする分割手段と、前記分割手段上の分割線により分割された所定の第 1 の領域と第 2 の領域の二つの領域のそれぞれに入射する前記反射光に応じて得られる信号の差動信号から前記トラックに記録された情報を再生する再生信号を生成する情報再生信号生成手段とを備えた光ヘッド装置であって、前記集光光学系から出射される光の集光点と前記トラックとの位置関係に応じて前記第 1 の領域または前記第 2 の領域もしくは両方の領域に含まれる範囲を変える変更手段をさらに備え、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0066】前記分割手段上での前記反射光の断面を半径 1 の略円としたとき、前記分割手段は、前記トラックの接線と略平行で前記略円の中心から所定の距離 d だけ離れた第 1 の分割線と、前記トラックの接線と略平行で前記第 1 の分割線とは逆側に前記中心から距離 d だけ離

れた第 2 の分割線とにより 3 つの領域に分けられ、前記略円の中心を含まない前記第 1 の分割線の外側を領域 A、前記第 1 の分割線と前記第 2 の分割線に挟まれた領域を領域 B、前記略円の中心を含まない前記第 2 の分割線の外側の領域を領域 C とし、前記情報再生信号生成手段は、前記集光光学系から出射される光の集光点が、前記トラックの片側に所定の距離だけ離れた第 1 の位置を走査するとき、前記領域 A を第 1 の領域とし前記領域 B と前記領域 C を第 2 の領域として前記トラックに記録された情報の前記再生信号を生成し、前記情報再生信号生成手段は、前記集光光学系から出射される光の集光点が、前記トラックの前記第 1 の位置とは反対側に所定の距離だけ離れた第 2 の位置を走査するときは前記領域 A と前記領域 B を前記第 1 の領域とし、前記領域 C を前記第 2 の領域として前記トラックに記録された情報の再生信号を生成してもよい。

【0067】前記分割手段上での反射光の断面を半径 1 の略円としたとき、前記分割手段は、前記トラックの接線と略平行で前記略円の中心から所定の距離 d だけ離れた第 1 の分割線と、前記トラックの接線と略平行で前記第 1 の分割線とは逆側に前記中心から距離 d だけ離れた第 2 の分割線と、前記トラックの接線と略平行で前記略円の中心を通る第 3 の分割線とにより 4 つの領域に分けられ、前記略円の中心を含まない前記第 1 の分割線の外側を領域 A、前記第 1 の分割線と前記第 3 の分割線に挟まれた領域を領域 B、前記第 2 の分割線と前記第 3 の分割線に挟まれた領域を領域 C、前記略円の中心を含まない前記第 2 の分割線の外側の領域を領域 D とし、前記集光光学系から出射される光の集光点が、前記トラックの片側に所定の距離だけ離れた第 1 の位置を走査するとき、前記領域 A を前記第 1 の領域とし前記領域 C と前記領域 D を前記第 2 の領域として、前記情報再生信号生成手段は、前記トラックに記録された情報の再生信号を生成し、前記集光光学系から出射される光の集光点が、前記トラックの前記第 1 の位置とは反対側に所定の距離だけ離れた第 2 の位置を走査するとき、前記領域 A と前記領域 B を前記第 1 の領域とし前記領域 D を前記第 2 の領域として、前記情報再生信号生成手段は、前記トラックに記録された情報の再生信号を生成してもよい。

【0068】本発明のさらに他の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、選択的にマークまたはスペースを配置したトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光した反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出器と、前記情報記憶媒体で反射した前記反射光を分割し、前記光検出器で受光可能にする分割手段と、前記分割手段により分割された所定の第 1 の領域と第 2 の領域との 2 つの領域のそれぞれに入射する前記反射光に応じて得られる信号の

差動信号から前記トラックに記録された情報を再生する再生信号を生成する情報再生信号生成手段とを備えた光ヘッド装置であって、前記分割手段上での前記反射光の断面を半径 1 の略円としたとき、前記分割手段は前記トラックの接線と略平行で前記略円の中心から所定の距離 d だけ離れた 2 本の分割線により 3 つの領域に分けられ、前記 3 つの領域のうち前記略円の中心を含まない領域を前記第 1 の領域とし、前記略円の中心を含まないもう一つの領域を前記第 2 の領域とし、前記集光光学系から出射される光の集光点が、前記トラックから所定の距離だけ離れた位置を走査するとき、前記情報再生信号生成手段は、前記トラックに記録された情報の再生信号を生成し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0069】本発明のさらに他の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、選択的にマークまたはスペースを配置したトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射された光を集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光した反射の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出器と、前記情報記憶媒体で反射した前記反射光を分割し、前記光検出器で受光可能にする分割手段と、前記分割手段により分割された、所定の第 1 の領域と第 2 の領域との 2 つの領域のそれぞれに入射する前記反射光に応じて得られる信号の差動信号から前記トラックに記録された情報を再生する再生信号を生成する情報再生信号生成手段とを備えた光ヘッド装置において、前記分割手段上での前記反射光の断面を半径 1 の略円としたとき、前記分割手段は、前記トラックの接線と略平行で前記略円の中心から所定の距離 d だけ離れた 2 本の分割線第 1 の分割線と第 2 の分割線と前記略円の中心を通る第 3 の分割線とにより 4 つの領域に分けられ、前記 4 つの領域のうち、前記略円の中心を含まない前記第 1 の分割線の外側の領域と前記第 3 の分割線と前記第 2 の分割線に挟まれた領域の 2 つの領域を前記第 1 の領域とし、前記第 1 の分割線と前記第 3 の分割線に挟まれた領域と前記略円の中心を含まない前記第 2 の分割線の外側の領域の 2 つの領域を前記第 2 の領域とし、前記集光光学系から出射される光の集光点が、前記トラックから所定の距離だけ離れた位置を走査するとき、前記情報再生信号生成手段が、前記トラックに記録された情報の再生信号を生成し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0070】前記分割手段上での反射光の断面を半径 1 の略円としたとき、前記分割手段上での前記略円の中心から分割線までの距離 d が、0.1 以上 0.3 以下であってもよい。

【0071】本発明のさらに他の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒

体に前記光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光した反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域を有する光検出器と、前記光検出器から出力される信号を受け取り、受け取った信号に基づいてトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を分割し、分割された反射光を前記光検出器で受光可能にする分割手段とを備え、前記光源から出射される光の波長を λ とし、前記集光光学系の開口数を NA とし、前記情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離を Gp とし、 $\lambda / (NA \cdot Gp) \geq 1$ の関係を有し、前記分割手段上での前記反射光の断面を半径 1 の円としたとき、前記分割手段は前記トラックの接線と略平行な少なくとも 5 本の分割線を持ち、前記分割手段上での前記反射光の断面の中心を通り前記トラックと平行な第 1 の分割線と、前記第 1 の分割線を挟んで距離約 0.1 に位置する 2 つの分割線を第 2 の分割線および第 3 の分割線とし、前記分割手段上での前記反射光の断面の端から距離約 0.1 に位置する 2 つの分割線を第 4 の分割線および第 5 の分割線とし、前記第 1 の分割線から前記第 5 の分割線により分割される 6 つの領域に入射する前記反射光に応じて得られる信号を交互に極性を反転し、交互に極性を反転された信号を加算することによりトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段をさらに備え、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0072】本発明のさらに他の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射された光を集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を受光し、受光した反射光の光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出器と、前記光検出器から出力される信号を受けトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成手段と、前記情報記憶媒体で反射した光を分割し、分割された光を前記光検出器で受光可能にする分割手段とを備え、前記光源から出射される光の波長を λ とし、前記集光光学系の開口数を NA とし、前記情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離を Gp とし、 $\lambda / (NA \cdot Gp) \geq 1$ の関係を有し、前記集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、3 以上の奇数を N とし、前記分割手段は、前記トラックの接線と略平行な N 本の分割線を持ち、前記 N 本の分割線うち 2 本の分割線は、前記集光光学系の開口の中心に対して約幅 0.6 の範囲に配置され、前記 2 本の分割線を除くその他の $(N - 2)$ 本の分割線は、前記 2 本の分割線の間に等間隔に配置され、前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記円の中心を含まない前記 2 本の

分割線の外側の 2 つの領域に入射する前記反射光を受光する検出領域から得られる信号を用いてトラッキング誤差信号を生成し、前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記 2 本の分割線に挟まれた偶数個の領域に入射する前記反射光を受光する検出領域から得られる信号の極性を交互に反転し、極性を交互に反転された信号を加算した補正信号を生成し、前記トラッキング誤差信号生成手段は、前記トラッキング誤差信号から前記補正信号を加算もしくは減算し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0073】前記分割手段が、回折手段であってもよい。

【0074】前記分割手段が、前記光検出器の分割線であってもよい。

【0075】本発明のさらに他の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を受け取り、回折光を生成する回折手段と、前記回折手段により回折された光を受光し、受光された光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出器とを備え、前記回折手段は、複数の分割された領域を有し、前記複数の領域の一部の領域群 A から発生する所望の次数の回折光が第 1 の球面波となり、前記複数の領域の領域群 A に含まれない領域からなる領域群 B から発生する所望の次数の回折光は、前記第 1 の球面波の集光点より前記回折手段から遠い位置に集光点持つ第 2 の球面波となり、前記第 1 の球面波と前記第 2 の球面波との前記光検出器上での断面の大きさの差からフォーカス誤差信号を生成するフォーカス誤差信号生成手段をさらに備え、前記回折手段は、前記トラックの接線と垂直な少なくとも 1 本の分割線を持ち、前記分割線を挟んで互いに接する 2 つの領域の一方が前記領域群 A に属し、他方が前記領域群 B に属し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0076】本発明のさらに他の光ヘッド装置は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを発する光源と、選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射されたビームを集光する集光光学系と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を回折し回折光を生成する回折手段と、前記回折手段により回折された光を受光し、受光した光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出器を備え、前記回折手段は、複数の分割された領域を有し、前記複数の領域の一部の領域群 A から発生する所望の次数の回折光が、第 1 の球面波となり、前記複数の領域の領域群 A に含まれない領域からなる領域群 B から発生する所望の次数の回折光が、前記第 1 の球面波の集光点より前記回折手段から

遠い位置に集光点持つ第 2 の球面波となり、前記第 1 の球面波と前記第 2 の球面波との前記光検出器上での断面の大きさの差からフォーカス誤差信号を生成するフォーカス誤差信号生成をさらに備え、前記回折手段は、前記集光光学系の開口に相当する範囲よりも広い範囲に回折領域を有し、前記開口の外周に接し、前記トラックの接線と平行な、第 1 の分割線および第 2 の分割線を開口の両側に持ち、前記第 1 の分割線または第 2 の分割線を挟んで互いに接する 2 つの領域の一方が前記領域群 A に属し、前記 2 つの領域の他方が前記領域群 B に属し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0077】前記回折手段が、前記集光光学系と一体化されてもよい。

【0078】本発明の方法は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、少なくとも 1 つのマークと少なくとも 1 つのスペースとを配置したトラックを有する情報記憶媒体に前記出射工程によって出射されたビームを集光する集光工程と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を複数の検出領域で受光し、受光された反射光の光量に応じた信号を出力する光検出工程と、前記光検出工程によって出力される信号を受け取り、前記受け取った信号に基づいて、トラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成工程とを包含し、前記トラッキング誤差信号生成工程が、前記トラッキング誤差信号から重複領域から得られる信号の成分を低減する工程を含み、前記重複領域は、集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、前記集光光学系の開口の中心から前記トラックと直交する方向に $\lambda / (NA \cdot Gp)$ だけ離れた二つの点をそれぞれ中心とする半径 1 の二つの円の重なる領域であり、前記 λ は、前記出射工程によって出射される光の波長であり、前記 NA は、前記集光光学系の開口数であり、前記 Gp は、前記情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離であり、前記集光光学系の開口を半径 1 の円としたとき、 $\lambda / (NA \cdot Gp)$ は、 $\lambda / (NA \cdot Gp) < 1$ の関係を有し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0079】本発明の他の方法は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、レーザ光発生工程で出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを第 1 のビームと第 2 のビームに分割する分割工程と、前記第 1 のビームと前記第 2 のビームを受け取り、前記第 1 のビームと前記第 2 のビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに集光する集光工程と、前記情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐する分岐工程と、前記分岐工程によって分岐されたビームを受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出工程と、前記光検出工程で出力される信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理工程と、前記信号処理工程によって演算され

た信号に基づいて集光光学系と前記情報記憶媒体との相対的な位置を決める位置決め工程とを包含し、前記第 1 のビームは第 2 のビームと、前記集光光学系で集光される際の実効的な開口数が異なり、前記集光光学系で集光される際の実効的な開口数が小さいビームを用いてトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成工程をさらに包含し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0080】本発明のさらに他の方法は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、前記出射工程で出射されたビームを受け取り、受け取ったビームを情報記憶媒体上へ微小スポットに収束する収束工程と、前記情報記憶媒体で反射、回折したビームを受け取り、受け取ったビームを分岐する分岐工程と、前記分岐工程によって分岐されたビームを複数の受光部で受け取り、受け取ったビームの光量に応じた信号を出力する光検出工程と、前記光検出工程で出力する信号を受け取り、受け取った信号を演算する信号処理工程と、集光光学系と前記情報記憶媒体との相対的な位置決めを行うためのフォーカスおよびトラッキングの制御を行う第 1 の駆動工程と、前記集光光学系で集光されるビームと前記情報記憶媒体とがなす角度を変えることが可能な第 2 の駆動工程とを包含し、前記情報記憶媒体は、トラッキング誤差信号を生成可能なパターンもしくは所定の溝を有し、前記トラッキング誤差信号を生成可能にするパターンもしくは所定の溝の周期を Gp とし、前記出射工程によって出射されるビームの波長を λ とし、前記集光光学系の前記情報記憶媒体側の開口数を NA としたとき、 $NA > \lambda / Gp$ の関係にあり、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0081】本発明の別の方法は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、選択的にマークまたはスペースを配置したトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射されたビームを集光する集光工程と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を複数の検出領域で受け取り、受け取った反射光の光量に応じた信号を出力する光検出工程と、前記情報記憶媒体で反射した光を分割する分割工程と、前記分割工程によって分割された所定の第 1 の領域と第 2 の領域の二つの領域のそれぞれに入射する前記反射光に応じて得られる信号の差動信号から前記トラックに記録された情報を再生する再生信号を生成する情報再生信号生成工程とを包含し、前記集光工程によって集光された集光点と前記トラックとの位置関係に応じて前記第 1 の領域または前記第 2 の領域もしくは両方の領域に含まれる範囲を変える変更工程をさらに包含し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0082】本発明のさら別の方法は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしく

は所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射されたビームを集光する集光工程と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を検出領域で受光し、受光した反射光の光量に応じた信号を出力する光検出工程と、前記光検出工程によって出力される信号を受け取り、受け取った信号に基づいてトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成工程と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を分割する分割工程とを包含し、前記出射工程によって出射される光の波長を λ とし、前記集光光学系の開口数を NA とし、前記情報記憶媒体におけるトラックの中心から隣のトラックの中心までの距離を Gp とし、 $\lambda / (NA \cdot Gp) \geq 1$ の関係を有し、第 1 の分割線から第 5 の分割線により分割される 6 つの領域に入射する前記反射光に応じて得られる信号を交互に極性を反転し、交互に極性を反転された信号を加算することによりトラッキング誤差信号を生成するトラッキング誤差信号生成工程をさらに包含し、前記第 1 の分割線から前記第 5 の分割線は、前記トラックの接線と略平行であり、前記第 1 の分割線は、前記反射光の断面の中心を通り前記トラックと平行であり、前記第 2 の分割線および前記第 3 の分割線は、前記反射光の断面を半径 1 の円としたとき、前記第 1 の分割線を挟んで距離約 0.1 に位置し、前記第 4 の分割線および前記第 5 の分割線は、前記反射光の断面を半径 1 の円としたとき、前記反射光の断面の端から距離約 0.1 に位置し、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0083】本発明のさらに他の方法は、コヒーレントビームもしくは準単色のビームを出射する出射工程と、選択的にマークまたはスペースを配置したトラックもしくは所定の溝からなるトラックを有する情報記憶媒体に前記光源から出射されたビームを集光する集光工程と、前記情報記憶媒体で反射した反射光を複数の分割された領域で受け取り、回折光を生成する回折工程と、前記回折手段により回折された光を受光し、受光された光量に応じた信号を出力する複数の検出領域からなる光検出工程と、第 1 の球面波と第 2 の球面波との断面の大きさの差からフォーカス誤差信号を生成するフォーカス誤差信号生成工程を包含し、前記第 1 の球面波は、前記複数の領域の一部の領域群 A から発生する所望の次数の回折光であり、前記第 2 の球面波は、前記複数の領域の領域群 A に含まれない領域からなる領域群 B から発生する所望の次数の回折光であり、前記領域群 A は、前記トラックの接線と垂直な少なくとも 1 本の分割線を挟んで互いに接する 2 つの領域の一方であり、前記領域群 B は、前記 2 つの領域の他方であり、そのことにより、上記目的を達成できる。

【0084】

【発明の実施の形態】以下に、本発明の実施の形態を図面を用いて説明する。各図面において同一の参照符号が指し示す構成は、同一の作用をなすものである。

【0085】（実施形態1）図1は、実施形態1の光ヘッド装置の光学系の概略を示している。

【0086】光源としての半導体レーザ101から出た光は、平行平板ビームスプリッタ102で反射され、集光光学系の一部であるコリメータレンズ103で平行光になる。この光は、さらに集光光学系の一部である対物レンズ104で集光され、情報記憶媒体である光ディスク105の情報層108上に集光される。アクチュエータ107は、対物レンズ104と対物レンズ104を保持する保持手段106を、光ディスク105の面振れや偏芯に追従して移動する。

【0087】光ディスク105の情報層108で回折・反射された反射光108aは、再び対物レンズ104を通り平行光となる。この平行光となった反射光108aは、再びコリメータレンズ103で収束光となる。この収束光となった反射光108aが、平行平板ビームスプリッタ102を透過するとき非点収差が与えられる。非点収差が与えられた収束光は、光検出器150で受光される。対物レンズ104から出射される光の集光点F0が光ディスク105の情報層108に一致する時、非点収差が与えられた収束光の最小錯乱円の位置に光検出器150の検出面がくるように、光学系は配置されている。

$$W = 2 \times (1 - \lambda / (NA \times Gp))$$

となる。ただし、開口を半径1の円とする。

【0092】分割線301～303は、光ディスク105の溝の接線と平行な直線である。分割線304は、光ディスク105の溝の接線と垂直な直線である。ここで、溝の接線とは、光検出器上に光学的に投影された方向とする。

【0093】フォーカス誤差信号検出方式として非点収差法を用いる場合、光ディスク105の溝と45度の方向を軸に非点収差を与えると、光検出器上に投影される溝の方向は90度向きが回転する。従って、実際の分割線の方向が光ディスク105の溝の接線方向と垂直であっても、光検出器上に投影された溝の接線方向と平行であれば、「溝の接線と平行な分割線」と表現する。以

$$FE = (s1 + s2 + s5 + s6) - (s3 + s4 + s7 + s8) \quad \cdots (式$$

6)

を演算することにより求めることができる。なお、図2には、フォーカス誤差信号FEを求めるための演算回路は示されていない。

【0096】以下に、情報再生信号生成手段450の回路系について説明する。情報再生信号生成手段450は、加算器401～加算器405を含んでいる。情報再生信号生成手段450は、情報の再生信号であるRF信号を生成する。情報の再生信号であるRF信号は、全領域から得られる信号の和から得られる。図2に示すよ

$$RF = s1 + s2 + s3 + s4 + s5 + s6 + s7 + s8 \quad \cdots (式7)$$

で求めることができる。

【0088】情報記憶媒体としての光ディスク105のある溝の中心から隣の溝の中心までの間隔をGpとする。情報は、溝上または溝の間のどちらか、もしくは溝上と溝の間の両方に記録されている。本実施形態では、これら情報が記録されている連なりをトラックと呼ぶ。また、光ヘッド装置の、集光光学系としての対物レンズ104の開口数をNA、半導体レーザ101から出射される光の波長をλとする。

【0089】実施形態1では、

$$\lambda / (NA \cdot Gp) < 1 \quad \cdots (式4)$$

の条件を満たす場合について述べる。

【0090】図2は、実施形態1の光検出器150の検出領域201～208と、情報再生信号生成手段450と、トラッキング誤差信号生成手段451としての回路の構成を示す。

【0091】光検出器150は、分割線301～304により検出領域201～208の8領域に分割される。式4の条件では、光ディスク105の溝で回折された+1次の回折光と-1次の回折光は、互いに重なる部分を持つ。図2では、その重なる部分である重複領域200を斜線で表示している。重複領域200のラジアル方向の幅の最大値Wは、

$$\cdots (式5)$$

下同様な表現とする。

【0094】分割線302は、光学系の開口の光検出器150への投影の中心を通る。分割線301と分割線303は、重複領域200を挟むように配置される。分割線301と分割線302の距離dおよび分割線302と分割線303の距離dは、W/2とほぼ同じにする。この配置により、図2に示すように、光検出器150の検出領域202、203、206、207に、光ディスク105の溝による+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域200が入る。検出領域201～208から受光した光量に応じて得られる信号を、各々s1～s8とする。

【0095】ここで、フォーカス誤差信号FEは、

うに、加算器401が「信号s1+信号s8」の和信号を出力し、加算器402が「信号s2+信号s7」の和信号を出力し、加算器403が「信号s3+信号s6」の和信号を出力し、加算器404が「信号s4+信号s5」の和信号を出力する。

【0097】加算器405は、加算器401～加算器404の出力信号を受けて、それぞれの出力信号の和である和信号を出力する。加算器405から出力される出力信号である情報再生信号生（RF信号）は、

【0098】以下に、トラッキング誤差信号生成手段4

51の回路系について説明する。トラッキング誤差信号生成手段451は、加算器401と、加算器404と、差動演算回路406とを含んでいる。差動演算回路40

$$TE1 = (s1 + s8) - (s4 + s5) \quad \cdots \cdots (式8)$$

で求めることができる。差動演算回路406から出力される出力信号は、トラッキング誤差信号TE1となる。

【0099】光ディスク105の溝の接線と直交する方向(ラジアル方向)に光ディスク105の傾き(チルト)が発生すると、従来の光ヘッド装置では、トラッキング制御に以下に示すような不都合が生じる。

【0100】チルトが発生すると検出される反射光はチルトした方向にずれる。ディスクのチルトが θ であるとき、反射光は 2θ ずれる。例えば、開口数NAが0.6であり、チルト θ が0.8度であり、開口を半径1の略円とすると、 $(\sin 2\theta)/NA = 0.047$ となり、検出される反射光はチルトした方向に0.047ずれる。

【0101】チルトが発生すると、対物レンズ104から出射される光の集光点F0が溝の中心に一致したときに得られるトラッキング誤差信号の値TE0と、溝を横断したときに得られるトラッキング誤差信号の最大値TE_{max}と最小値TE_{min}との各々との差の絶対値 $|TE_{max} - TE0|$ と $|TE_{min} - TE0|$ の両者の差が大きくなる。

【0102】図3は、トラッキング誤差信号とオフトラック量との関係を示している。オフトラック量とは、トラックの中心から集光点F0までの距離を意味する。

【0103】黒四角で示される信号が、無収差の時のトラッキング誤差信号である。無印実線で示される信号が、チルト発生時のトラッキング誤差信号である。無印実線で示されるトラッキング誤差信号では、TE_{max} = 0.38、TE_{min} = -0.42に対し、TE0 = -0.20となり、 $|TE_{max} - TE0| = 0.58$ 、 $|TE_{min} - TE0| = 0.22$ となり、大きな差が生じる。

【0104】この状態でトラッキング制御を行うと、対物レンズ104から出射される光の集光点F0がトラック中心とはずれた所に位置し、情報の正確な記録や、再生ができない。

【0105】この状態で、集光点F0がトラック中心に位置するようにトラッキング誤差信号にオフセット電圧を加える場合について述べる。

【0106】図3の白三角で示される信号がオフトラック量が0になるように補正した後のトラッキング誤差信号である。トラック中心とトラッキング誤差信号のゼロクロス点が一致するようにオフセット電圧を加えている。この時、トラッキング誤差信号の0レベルに対する上側振幅と下側振幅は非対称になる。

【0107】この非対称性が大きくなると、トラッキン

6は、加算器401と加算器404の出力信号を受け、その差動信号を出力する。差動演算回路406から出力される出力信号は、

グ制御の動作が不安定となり、情報の正確な記録や再生ができなくなる。このように、 $|TE_{max} - TE0|$ と $|TE_{min} - TE0|$ との差が大きくなると、オフトラック量が大きくなる。オフトラック量を小さくするために、オフセット電圧を加えたとしても、トラッキング誤差信号の対称性のずれが大きくなる。この度合いは、オフトラック量を0に補正したときのトラッキング誤差信号の対称性のずれとして表現できる。

【0108】トラッキング誤差信号の対称性のずれについて、実施形態1と従来の光ヘッド装置とを比較した結果を以下に述べる。

【0109】対物レンズの開口数NA = 0.6、光の波長 $\lambda = 0.66 \mu m$ として、溝の間隔Gp = $1.48 \mu m$ の光ディスクを再生する際、開口を半径1の円とすると、+1次の回折光と-1次の回折光は、中央でW = 0.51の幅の重複領域を持つ。

【0110】光ディスクの基材厚を0.6mmとして、ラジアル方向にチルトが0.4度発生したとすると、従来の光ヘッド装置では、トラック中心に対して約0.07 μm のオフトラックを起こす。また、オフセット電圧を加えてオフトラック量を0に補正すると、TE対称性に31%のずれが生じる。

【0111】ここで、トラッキング誤差信号の対称性は、トラッキング誤差信号の上端の値をAとし、下端の値をBとして、 $(A+B)/(A-B)$ で定義する。

【0112】実施形態1の場合、トラッキング誤差信号TE1を+1次と-1次の回折光の重複領域の外側だけから取ることににより、0.4度のラジアルチルトが発生したときのトラック中心に対するオフトラック量は、約0.045 μm に抑えられる。また、オフトラック量を0に補正するとトラッキング誤差信号の対称性のずれは19%となり、従来例の約2/3の大きさに抑えられる。

【0113】また、従来の光ヘッド装置では、対物レンズシフトが発生すると、検出器上で検出スポットが移動し、やはりオフトラック量を0に補正するとトラッキング誤差信号の対称性のずれが生じる。対物レンズシフト150 μm では、オフトラック量を0に補正するとトラッキング誤差信号の対称性のずれは16%になる。

【0114】一方、実施形態1では、対物レンズシフト150 μm で、オフトラック量を0に補正するとトラッキング誤差信号の対称性のずれは3%に抑えられる。

【0115】上述したように、実施形態1では、光ディスク105のチルト等が存在しても、小さなオフトラック量を保ったまま、安定したトラッキング制御を実現することができる。このため、実施形態1は、情報の記録

・再生を低い誤り率で実現できる。

【0116】以下に、上述した光ヘッド装置と同様の効果を与える別の例を図4を用いて説明する。

【0117】図4は、光検出器151の検出領域201、204、205、208、および209と、情報再生信号生成手段450とトラッキング誤差信号生成手段451としての回路の構成とを示している。上述した光ヘッド装置と異なる点は、光検出器150の代わりに光検出器151が用いられることである。光学的な配置は、図1に示す配置と同様である。

【0118】光検出器151は、分割線301、303、305、および306により5つの検出領域201、204、205、208、および209に分割される。分割線301と分割線303が、+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域200を挟むように配置され、分割線301と分割線303とにより領域が定められた検出領域209に重複領域200の光が入る。

【0119】検出領域201、204、205、208、および209は、それらの受光した光量に応じて信号s1、s2、s3、s4およびs5をそれぞれ生成する。

【0120】情報再生信号生成手段450としての回路

$$TE1 = (s1 + s4) - (s2 + s3) \quad \cdots \cdots (式10)$$

によって求めることができる。

【0123】この例では、検出領域の数とヘッドアンプの数は、図2に示す例より少ない構成で図2の例と同様の効果を得ることができる。

【0124】以下に、図2に示す構成を有する光ヘッド装置と同様の効果を与える更に別の例を図5を用いて説明する。

【0125】図5は、光検出器152を示している。光検出器152は、分割線306～309により8つの領

$$TE1 = (s1 + s4) - (s2 + s3) \quad \cdots \cdots (式11)$$

によって求めることができる。

【0127】この例の光ヘッド装置でも、+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域200の大部分を除いて、回折光を受光することができ、図2および図4に示す構成を有する光ヘッド装置とほぼ同様に、トラッキング誤差信号の特性を改善することができる。図5に示す構成を有する光ヘッド装置は、少ないオフトラック量で、安定したトラッキング制御を行うことができるので、低い誤り率で情報の記録再生が可能になる。

【0128】以下に、図2に示す構成を有する光ヘッド装置と同様の効果を与える更に別の例を図6を用いて説明する。

【0129】図6は、光検出器153を示している。光検出器153は、分割線310～313により8つの領域に分割される。溝の接線と平行な分割線310と312とは、光検出器153上への反射光108aの断面の端の方に位置する。分割線310と312の外側であ

系について説明する。情報再生信号生成手段450は、加算器401、404、および405を含んでいる。情報の再生信号であるRF信号は、全領域201、204、205、208、および209から出力される信号s1、s2、s3、s4およびs5の和から得られる。図4に示したように、加算器401が「信号s1+信号s4」の和信号を出力し、加算器404が「信号s2+信号s3」の和信号を出力する。加算器405は、加算器401の出力信号と加算器404の出力信号と検出領域209から出力される信号s5を受け取り、受け取った信号の和信号を出力する。

【0121】加算器405が出力する出力信号であるRF信号は、

$$RF = s1 + s2 + s3 + s4 + s5 \quad \cdots \cdots (式9)$$

によって求めることができる。

【0122】以下に、トラッキング誤差信号生成手段451としての回路系について説明する。トラッキング誤差信号生成手段451は、加算器401および404と、差動演算回路406とを含んでいる。差動演算回路406は、加算器401と加算器404からの出力信号を受け取り、その出力信号の差である差動信号を出力する。差動演算回路406から出力される出力信号は、

域に分割される。溝の接線と垂直な分割線307と309は、溝からの+1次の回折光と溝からの-1次の回折光の重複領域200を挟むように配置される。この2つの分割線307と309の外側であり、円の中心を含まない検出領域210～213が受光し、検出領域210～213が受光した光量に応じて、信号s1～s4をそれぞれ生成する。

【0126】トラッキング誤差信号TE1は、

り、円の中心を含まない領域214～217が受光し、領域214～217が受光した光量に応じて信号s1～s4をそれぞれ生成する。

【0130】トラッキング誤差信号TE1は、上記式11と同様の演算により求められる。

【0131】この例では、+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域200を大きくはずして、回折光を受光することができ、図2および図4に示す構成を有する光ヘッド装置とほぼ同様に、トラッキング誤差信号の特性を改善することができる。図6に示す構成を有する光ヘッド装置は、少ないオフトラック量で、安定したトラッキング制御を行うことができるので、低い誤り率で情報の記録再生が可能になる。

【0132】なお、本実施形態1では、分割線は直線の例を示したが、光ディスク105の溝による+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域200は、曲線で囲まれた領域となるので、これに合わせた曲線で分割線を形

成しても良い。

【0133】（実施形態2）この実施形態2でも、実施形態1と同様、式4の条件を満たす場合について述べる。

【0134】この実施形態2では、光ディスク105の溝による+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域から得られる信号からトラッキング誤差信号を補正する構成および方法について示す。

【0135】実施形態2の光ヘッド装置の光学系の概略図は、図1に示すものと同様である。このため、実施形態2の光ヘッド装置の光学系の構成および動作は、実施形態1の構成および動作と同様であるので、その構成および動作の説明を省略する。

【0136】図7は、実施形態2の光検出器150の検出領域201~208とトラッキング誤差信号生成手段451としての回路の構成を示す。光検出器150は、分割線301~304により検出領域201~208の8領域に分割される。分割線の配置等は実施形態1と同様である。検出領域201~208は受光し、検出領域201~208は、受光した光量に応じて信号s1~s

$$TE1 = (s1 + s3 + s6 + s8) - (s2 + s4 + s5 + s7) \quad (式12)$$

で与えられる。

【0140】実施形態2の、中央の+1次回折光と-1次回折光の重複領域200の光を受光する検出領域によって生成される信号を処理する方法は、通常のプッシュプル法とは異なる。実施形態2では、重複領域200の光を受光する検出領域によって生成される信号の一部の極性を反転し、極性を反転した信号と、検出領域によって生成される信号の残りの一部の信号とを加算することによりトラッキング誤差信号を補正する。

【0141】実施形態2によると、実施形態1と同様の条件で、ラジアル方向にチルトが0.4度発生したとき、オフトラック量を0に補正するとトラッキング誤差信号の対称性のずれは1.4%になる。これは、従来の光ヘッド装置の約1/2であり、特にラジアルチルトに対する抑制効果は大きい。

【0142】以上のように、実施形態2の光ヘッドでは、装置光ディスク105のチルト等が存在しても、小さなオフトラック量を保ったまま、安定したトラッキング制御を実現することができる。これにより情報の記録・再生を低い誤り率で実現できる。

【0143】以下に、図7に示す構成を有する光ヘッド装置と同様の効果を与える更に別の例を図8を用いて説明する。

【0144】図8は、光検出器153を示している。光検出器153は、分割線315~320により、12個の検出領域218~229に分割される。分割線315

$$TE1 = (s1 + s3 + s5 + s8 + s10 + s12) - (s2 + s4 + s6 + s7 + s9 + s11) \quad \cdots (式13)$$

8をそれぞれ生成する。フォーカス誤差信号FEおよび情報再生信号の生成方法は、実施形態1と同様であるので省略する。

【0137】トラッキング誤差信号生成手段451としての回路系の説明をする。トラッキング誤差信号生成手段451は、加算器401~404、407および408と動演算回路406とを有している。

【0138】図7に示すように、加算器401が、「信号s1+信号s8」の和信号を出力し、加算器402が「信号s2+信号s7」の和信号を出力し、加算器403が「信号s3+信号s6」の和信号を出力し、加算器404が「信号s4+信号s5」の和信号を出力する。加算器407は、加算器401の出力と加算器403の出力信号とを受けて、それらの出力信号の和信号を出力する。加算器408は加算器402の出力信号と加算器404の出力信号とを受けて、それらの出力信号の和信号を出力する。差動演算回路406は、加算器407の出力信号と加算器408の出力信号とを受け、それらの出力信号の差動信号を出力する。

【0139】差動演算回路406の出力信号は、

と分割線319は、光ディスクの溝の接線と平行で、溝からの+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域を挟むように配置されている。分割線315と分割線319の距離は、上記式5のWと同程度とする。分割線316~318は、分割線315と分割線319の間に等間隔に配置される。検出領域218~229は、受光した光量に応じて信号s1~s12をそれぞれ生成する。

【0145】トラッキング誤差信号生成手段451としての回路系について説明する。トラッキング誤差信号生成手段451は、加算器401~404および409~412と、差動演算回路406とを含んでいる。

【0146】加算器401は信号s1と信号s12の和信号を出力し、加算器402は信号s2と信号s11の和信号を出力し、加算器403は信号s3と信号s10の和信号を出力し、加算器404は信号s4と信号s9の和信号を出力し、加算器409は信号s5と信号s8の和信号を出力し、加算器410は信号s6と信号s7の和信号を出力する。加算器411は、加算器401、403、および409から出力される出力信号を受けて、それらの出力信号の和信号を出力する。また、加算器412は、加算器402、404、および410から出力される出力信号を受けて、それらの出力信号の和信号を出力する。差動演算回路406は、加算器411の出力信号と加算器412の出力信号を受けて、それらの出力信号の差である差動信号を出力する。差動演算回路406の出力信号は、

により与えられる。

【0147】図8に示す構成を有する光ヘッド装置では、ラジアルチルト0.4度であったとしても、オフトラック量は0.042 μ mとなる。

【0148】なお、オフトラック量を0に補正する場合、図8に示す構成を有する光ヘッド装置では、トラッキング誤差信号の対称性のずれは18%になる。一方、従来の光ヘッド装置では、トラッキング誤差信号の対称性のずれは31%となり、図8に示す構成を有する光ヘッド装置は、オフトラック量を0にする補正を行った場合でも、従来の光ヘッド装置より優れたトラッキング誤差信号の対称性を有する。

【0149】また、対物レンズシフト150 μ mが存在する場合、オフトラック量を0に補正すると、図8に示す構成を有する光ヘッド装置では、トラッキング誤差信号の対称性のずれは8%になるが、従来の光ヘッド装置では、トラッキング誤差信号の対称性のずれは16%になる。図8に示す構成を有する光ヘッド装置は、従来の光ヘッド装置に比べて、トラッキング誤差信号の対称性の悪さを約半分に低減することができる。

【0150】上述したように、実施形態2の光ヘッド装置は、光ディスク105のチルト等が存在しても、小さなオフトラック量を保ったまま、安定したトラッキング制御を実現することができる。実施形態2の光ヘッド装置では、情報の記録・再生を低い誤り率で実現できる。

【0151】なお、この実施形態では、トラックによる+1次と-1次の回折光の重複領域を、光ディスク105の溝の接線と垂直な方向には4分割しているが、更に細かく分割しても良く、この実施形態と同様の効果を得ることができる。

【0152】また、フォーカス方式として非点収差法を考慮して、溝の接線と垂直な分割線320を設けているが、この分割線がない場合には、加算器401~404、409、および410は不要になる。このような場合にも、その効果は、ここに示した実施形態と同様に得られる。

【0153】（実施形態3）この実施形態3でも実施形態1および2と同様に、上記式4の条件を満たす場合について述べる。

【0154】実施形態3では、溝による+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域200から得られる信号から外乱に相当する補正信号を生成し、トラッキング誤差

$$TE1 = (s1 + s8) - (s4 + s5) - \{\alpha 1 \cdot (s2 + s7) - \alpha 2 \cdot (s3 + s6)\} \cdots \cdots (式14)$$

で与えられる。

【0165】ラジアルチルトの発生量や極性、対物レンズシフトの発生量・極性を考慮して、可変利得増幅回路414の利得 $\alpha 1$ と可変利得増幅回路413の利得 $\alpha 2$ が決定される。利得 $\alpha 1$ および $\alpha 2$ を変化させることにより、 $|TE_{max} - TE_0|$ と $|TE_{min} - TE_0|$

信号を補正する。

【0155】実施形態3の光ヘッド装置の光学系の概略図は、図1に示すものと同様である。このため、実施形態3の光ヘッド装置の光学系の構成および動作は、実施形態1の構成および動作と同様であるので、その構成および動作の説明を省略する。

【0156】図9は、実施形態3の光検出器150の検出領域201~208と、トラッキング誤差信号生成手段451としての回路の構成とを示す。

【0157】光検出器150は、分割線301~304により検出領域201~208の8領域に分割される。分割線の配置等は、実施形態1と同様である。検出領域201~208は、受光した光量に応じて信号s1~s8をそれぞれ生成する。

【0158】フォーカス誤差信号FEおよび情報再生信号の生成方法は、実施形態1と同様であるので省略する。また、加算器401~404に入力する入力信号と、それらの入力信号を加算器401~404が演算する方法も、実施形態1と同様である。

【0159】実施形態3のトラッキング誤差信号生成手段451としての回路系の説明をする。トラッキング誤差信号生成手段451は、加算器401~404と、可変利得増幅回路413および414と、差動演算回路406、415および416とを含んでいる。

【0160】可変利得増幅回路414は、加算器402からの出力信号を受けて、この信号を $\alpha 1$ 倍した信号を出力する。ここで、 $\alpha 1$ は所定の値である。また、可変利得増幅回路413は、加算器403からの出力信号を受けて、この信号を $\alpha 2$ 倍した信号を出力する。こ

こで、 $\alpha 2$ は所定の値である。

【0161】差動演算回路406は、加算器401の出力信号と加算器404の出力信号とを受け、加算器401の出力信号から加算器404の出力信号を引いた差動信号を出力する。

【0162】差動演算回路415は、可変利得増幅回路413の出力信号と可変利得増幅回路414の出力信号とを受け、それらの出力信号の差である差動信号を出力する。

【0163】差動演算回路416は、差動演算回路406の出力信号と差動演算回路415の出力信号とを受け、それらの出力信号の差である差動信号を出力する。

【0164】差動演算回路416の出力信号は、

$|$ との差を小さくすることができる。つまり、利得の調整により補正量を調整することができるため、実施形態3は実施形態2に比べ、上記差を小さくできるという改善効果は大きい。

【0166】このため、実施形態3では、光ディスク105のチルト等が存在しても、小さなオフトラック量を

保ったまま、安定したトラッキング制御を実現することができ、情報の記録・再生を低い誤り率で実現できる。

【0167】なお、実施形態3では、トラックによる+1次と-1次の回折光の重複領域200を、光ディスク105の溝の接線と垂直な方向に2分割しているが、更に細かく分割しても良い。そのような場合であっても、そのような光ヘッド装置は、上述した実施形態3と同様の効果を得ることができる。

【0168】（実施形態4）この実施形態4でも、実施形態1、2、および3と同様、式4の条件を満たす場合 10 について述べる。

【0169】実施形態4では、溝による+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域を含んだ領域の光学的な透過率を小さくし、トラッキング誤差信号の特性を改善する。

【0170】図10aは、実施形態4の光ヘッド装置の光学系の概略図を示している。図10aの光学系の構成は、対物レンズ109を除いて、図1の光学系の構成と同じである。このため、対物レンズ109以外の構成の詳しい説明は、省略する。

【0171】以下に、図10aの対物レンズ109について、図10bを用いて説明する。

【0172】図10bは、実施形態4の集光光学系の一部である対物レンズ109の正面図を示している。減光手段として、対物レンズ109の斜線部110にホログラムが設けられる。ホログラムにより回折された光は、不要光となり、信号の再生に寄与せず、回折されなかった0次光のみが有効に光ディスク105の情報層108上に集光される。

【0173】実施形態4の光検出器150の検出領域 2 5 1 ~ 2 5 4 は、図43aに示すような配置であってもよい。検出領域251 ~ 254が、図43aに示すような配置である場合、トラッキング誤差信号TE1、フォーカス誤差信号FE、および情報再生信号RFは、上述した式1、式2、および式3によって求められる。

【0174】トラッキング誤差信号の対称性のずれについて、実施形態4と従来の光ヘッド装置とを比較した結果を以下に述べる。

【0175】領域110の透過率 $T=55\%$ 、領域110の半径の対物レンズ109の半径に対する比を0.72として、実施形態1と同様な条件で、ラジアルチルト0.4度、オフトラック量を0に補正したとき、実施形態4では、トラッキング誤差信号の対称性のずれは17%に抑えられるが、従来の光ヘッド装置では、トラッキング誤差信号の対称性のずれは31%となる。実施形態4は、従来の光ヘッド装置に比べて、トラッキング誤差信号の対称性のずれを約1/2低減することができる。

【0176】実施形態4では、光ディスク105のチルト等が存在しても、小さなオフトラック量を保ったまま、安定したトラッキング制御を実現することができ 50

る。このことにより、実施形態4は、情報の記録・再生を低い誤り率で実現できる。

【0177】また、本実施形態では、対物レンズ109上に設けたホログラムの回折光で別のスポットを形成しても良い。この場合、0次の回折光を基材厚0.6mmのDVD用スポットとして利用し、1次の回折光を基材厚1.2mmのCD用スポットとして利用することができる。ホログラムの回折光で別のスポットを形成することによって、2焦点レンズの機能と両立させることができる。

【0178】なお、この実施形態では、減光手段としてホログラムを設けたが、対物レンズに適当な透過率を持つ反射膜をつけたり、吸収膜をつけても同様の効果を得ることができる。

【0179】また、図11に示したように、減光手段を対物レンズに直接付けるのではなく同様のホログラム素子や、膜をつけたフィルター111を保持手段106で、対物レンズと相対移動しないように保持してもよい。これらの場合も、この実施形態で示した効果と同等の効果をj得ることができる。

【0180】図11に示す減光手段は、対物レンズ104の、情報記憶媒体より遠い方の面を覆っているが、情報記憶媒体より近い方の面を覆っていてもよい。同様に、図10aの減光手段は、対物レンズ109の、情報記憶媒体より近い方の面を覆っていてもよい。

【0181】なお、この実施形態では、集光光学系に一体化して減光手段を設けたが、分離して固定光学系側に設けてもよい。光源から情報記憶媒体に至る光路中に減光手段がある例を図12に示す。図12に示すように光源としての半導体レーザー101から出射された光は、減光手段としてのフィルター111を通り、中央付近の光量が減殺され、平行平板ビームスプリッタ102で反射される。この場合光ディスク105のトラックからの+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域の0次光が減り、重複領域の影響を減らすことができる。

【0182】また、情報記憶媒体から光検出器に至る光学系に減光手段がある例を図13に示す。図13に示すように平行平板プリズム112の下側に減光領域113を設ける方法でもよい。このように配置しても、+1次の回折光と-1次の回折光の重複領域の影響を減らすことができ、ほぼ同様の効果が得られる。

【0183】なお、実施形態1から4では、フォーカス誤差信号を得る方法として非点収差法を用いたが、本発明の効果はこれに限定されるものではなく、フォーカス方式はフーコー法やスポットサイズ法など他の方法と組み合わせることができ、フォーカスの方式に限定されるものではない。

【0184】（実施形態5）この実施形態5でも実施形態1から4と同様、式4の条件を満たす場合について述べる。

【0185】この実施形態5では、分割手段として、ホログラム素子もしくは段差プリズムを用いている。フォーカス誤差信号を得る方法は、スポットサイズ法を用いる。

【0186】図14は、実施形態5の光ヘッド装置の光学系の概略図を示している。

【0187】以下に、実施形態5の構成および動作を図14を用いて説明する。

【0188】光源としての半導体レーザ101から出た光は、コリメータレンズ103で平行光になり、ビームスプリッタ115で反射される。この光は集光光学系の一部である対物レンズ104で収束光となる。収束光は、情報記憶媒体としての光ディスク105の情報層108上に集光される。情報層108で反射した反射光108aは、再び対物レンズ104を通り、平行光となる。平行光となった反射光108aは、ビームスプリッタ115を透過し、検出レンズ116で収束光となる。収束光となった108aは、分割手段であるホログラム素子117で回折される。ホログラム素子117で回折された、-1次回折光108bと+1次回折光108cは光検出器154で、受光される。

【0189】図15は、ホログラム素子117の領域分割のパターンと、光検出器154の検出領域と光検出器154上での-1次回折光108bと+1次回折光108cの断面の形を示している。

【0190】ホログラム素子117は、複数の短冊状の領域に分けられる。各領域に付けられた記号は、図15の光検出器154上での-1次回折光108bと+1次回折光108cの断面に付けられた記号に対応する。大文字A～Dで表される領域から生じる-1次の回折光108bは、小文字a～dで表される領域から生じる-1次回折光108bより検出レンズ116から遠い側に集光される。

【0191】対物レンズ104から出射される光の集光

$$TE1 = (t1 + t4) - (t2 + t3) \quad \cdots \cdots (式16)$$

によって求められる。

【0199】これは、実質的に図15のホログラム素子117で斜線の無い領域と斜線のある領域との光量の差を与える。

【0200】位相差法のトラッキング誤差信号TE2は、(信号t1+信号t3)と(信号t2+信号t4)の位相を比較することにより得られる。

【0201】情報を再生するためのRF信号は、式17のRFf、または式18のRFt、あるいはRFfとRFtの両方の和で与えられる。

【0202】RFfは、

$$RFf = f1 + f2 + f3 \quad \cdots \cdots (式17)$$

によって求められる。

【0203】RFtは、

$$RFt = t1 + t2 + t3 + t4 \quad \cdots \cdots (式18)$$

点F0が、光ディスク105の情報層108上に一致するとき、光検出器154上の大文字A～Dの記号が付けられた回折光の断面と小文字a～dの記号が付けられた回折光の断面とが同じ大きさになるように、光学系およびホログラム素子117は設計されている。

【0192】検出領域230～232は、受光した光量に応じて、信号f1～f3を出力する。

【0193】フォーカス誤差信号FEは、 $FE = f1 + f3 - f2 \quad \cdots \cdots (式15)$ によって求められる。

【0194】光ディスク105の情報層108が対物レンズ104からの出射光の集光点F0より対物レンズ104から遠ざかったとき、大文字A～Dの記号が付けられた-1次回折光108bの断面は小さくなり、小文字a～dの記号が付けられた-1次回折光108bの断面は大きくなる。従って、f1とf3の信号は減少し、f2の信号は増加し、フォーカス誤差信号FEは減少する。

【0195】光ディスク105の情報層108が対物レンズ104からの出射光の集光点F0より対物レンズ104に近づいたとき、大文字A～Dの記号が付けられた-1次回折光108bの断面は大きくなり、小文字a～dの記号が付けられた-1次回折光108bの断面は小さくなる。従って、f1とf3の信号は増加し、f2の信号は減少し、フォーカス誤差信号FEは増加する。

【0196】これにより、集光点F0を情報層108上に保つ、フォーカス制御が実現される。

【0197】光検出器154の検出領域233～236から受光した光量に応じて得られる信号をt1～t4とする。トラッキング誤差信号生成手段としての演算回路(図示せず)は、トラッキング誤差信号TE1を生成する。

【0198】トラッキング誤差信号TE1は、

によって求められる。

【0204】この実施形態5の特徴は、開口の中央を通りトラックと平行な分割線の両側の数個の領域を対角方向に入れ換えていることにある。図15では、AとD、BとC、aとd、bとcの計8本が互いに入れ替わっている。これにより、実施形態2と同様の効果を得ることができる。ラジアル方向にチルトが0.4度発生したとき、実施形態5では、オフトラック量を0に補正するとトラッキング誤差信号の対称性のずれは1.4%になる。このトラッキング誤差信号の対称性のずれは、従来の光ヘッド装置のトラッキング誤差信号の対称性のずれの約1/2となる。実施形態5は、特にラジアルチルトを抑制する。

【0205】実施形態5では、光ディスク105のチルト等が存在しても、小さなオフトラック量を保ったま

ま、安定したトラッキング制御を実現することができる。このことにより、実施形態5は、情報の記録・再生を低い誤り率で実現できる。

【0206】また、別の領域パターンとして、図16に示すホログラム素子118のように中央の領域の一部のみを対角に入れ換えれば、実施形態2の図8に示した光検出器153を用いた例と同様の効果を得られる。この場合、ラジアルチルト0.4度である場合、オフトラック量は0.042 μ mとなる。オフトラック量を0に補正するとトラッキング誤差信号の対称性のずれは18%になる。ラジアルチルト0.4度である場合、オフトラック量を0に補正すると、従来の光ヘッド装置では、トラッキング誤差信号の対称性のずれは31%となる。つまり、図16に示すホログラム素子118を用いた実施形態5は、従来の光ヘッド装置に比べて、トラッキング誤差信号の対称性のずれを大幅に減少することができる。

【0207】また、図16に示すホログラム素子118を用いた実施形態5では、対物レンズシフト150 μ mが存在するとき、オフトラック量を0に補正すると、トラッキング誤差信号の対称性のずれは8%になる。一方、従来の光ヘッド装置では、対物レンズシフト150 μ mが存在するとき、オフトラック量を0に補正すると、トラッキング誤差信号の対称性のずれは16%となる。つまり、図16に示すホログラム素子118を用いた実施形態5は、従来の光ヘッド装置に比べて、トラッキング誤差信号の対称性のずれを約半分に低減することができる。

【0208】図16に示すホログラム素子118を用いた実施形態5では、光ディスク105のチルト等に対して、小さなオフトラック量を保ったまま、安定したトラッキング制御を実現することができる。これにより、図16に示すホログラム素子118を用いた実施形態5は、情報の記録・再生を低い誤り率で実現できる。

【0209】このように、この実施形態5では、分割手段としてホログラム素子を用いることにより、光検出器の検出領域を従来例から増やすことなく大きな効果を実現できる。このため、RF信号を得るためのヘッドアンプを増やさなくてもよく、回路的負担が少ない。

【0210】また、この実施形態5では、開口の中心を通して、トラックの接線とは垂直な分割線で領域を分割し、コリメータレンズ103に近い側で集光点をもつ球面波を作る小文字の記号a~dで表される領域と、遠い側で集光点を持つ球面波を作る大文字の記号A~Dで表される領域が、この分割線をはさんで互いに接するように配置する。また、通常は光の照射されない開口の外側にもこの2種類の領域を交互に配置する。

【0211】トラックと垂直方向に分割線を設けず、トラックと平行な方向に開口の端から端に達する細長い領域とした場合、ホログラム素子117と対物レンズ10

4の開口の中心がずれると、光検出器154の小文字の記号a~dで表される領域に入る光量と大文字の記号A~Dで表される領域に入る光量のバランスが崩れる。また、対物レンズ104から出射される光の集光点F0が光ディスク105の情報層108上からずれ、デフォーカスを生じた場合、光ディスク105のトラックによる ± 1 次の回折光と0次光が重なる部分には、トラックと平行な明暗の縞模様を生じる。縞模様とホログラム素子117の領域の分割の重なり方により、やはり小文字の記号a~dで表される領域にはいる光量と大文字の記号A~Dで表される領域にはいる光量のバランスが崩れる。

【0212】この実施形態5の方法によれば、このようなバランスのずれは原理的になくなる。

【0213】計算上では、トラックの接線と垂直に分割線を入れない従来例の場合、対物レンズの開口数NA=0.5、光の波長 $\lambda=0.795\mu$ m、対物レンズの直径=4mmとし、ホログラム素子の各領域の幅を0.2mmとし、対物レンズと偏光異方性ホログラム素子の中心を100 μ mずらしたとき、 $\pm 2\mu$ mのデフォーカスでフォーカスゲインが3.4dB変化する。

【0214】この実施形態5の様な配置をした場合、計算上、同様の条件で、フォーカスゲインは1.2dBしか変化しない。この変動量は従来例の約1/3であり、大幅に減少している。これによりフォーカス制御の安定化が実現でき、外乱に強くなるため、情報再生時の誤り率は低下する。

【0215】また、トラックと垂直方向の分割を入れずに、開口の外側にも交互に2つの領域を設けると、計算上では、同様の条件でフォーカスゲインは1.8dBしか変化しない。この変動量は従来例の約1/2である。これによりフォーカス制御の安定化が実現でき、情報再生時の誤り率は低下する。

【0216】また、分割手段としてのホログラム素子の領域のパターンは、光検出器の検出領域のパターンに比べて自由に設定することができ、目的に合わせた領域のパターンを簡単に実現することができる。

【0217】なお、本実施形態5の分割手段は単にホログラム素子としたが、偏光異方性ホログラム素子と1/4波長板を組み合わせる用いても良い。この場合本発明の効果を損なうことなく、光の利用効率を上げることができる。

【0218】なお、この実施形態5では、フォーカス制御に関する発明とトラッキング制御に関する発明を同時に実現する分割手段を示したが、フォーカス制御に関する発明と、トラッキング制御に関する発明は独立しており、どちらか一方のみを用いる構成にすれば、その発明に応じた効果をそれぞれ独立に得ることができる。

【0219】また、分割手段としては、ホログラム素子以外にも、段差プリズム等を用いる方法がある。図17

にその場合の光学系の概略図を示す。図 14 のホログラム素子 117 の代わりに、段差プリズム 119 を用いる。段差プリズムで分離された光は、光検出器 154 で受光される。この場合も、ホログラム素子を用いた場合と同様の効果を得ることができる。

【0220】（実施形態 6）以下に、情報記憶媒体としての光ディスクの溝に対して、オフトラックした位置に記録された情報を再生する構成および方法について述べる。

【0221】実施形態 6 の光ヘッド装置の光学系の概略図は、図 1 に示すものと同様である。このため、実施形態 5 の光ヘッド装置の光学系の構成および動作は、実施形態 6 の構成および動作と同様であるので、その構成および動作の説明を省略する。

【0222】図 18 は、実施形態 6 の光検出器 150 の検出領域と、情報再生信号生成手段 450 とトラッキング誤差信号生成手段 451 としての回路の構成とを示している。

【0223】光検出器 150 は、分割線 301~304 により検出領域 201~208 の 8 領域に分割される。分割線の配置等は、実施形態 1 と同様である。検出領域 201~208 から受光した光量に応じて得られる信号を各々 $s_1 \sim s_8$ とする。

【0224】図 18 の情報再生信号生成手段 450 は、実施形態 1 と同様に、加算器 401~404、および 405 を含んでいる。さらに、図 18 の情報再生信号生成手段 450 は、加算器 417 および 419 と、差動演算回路 418 および 420 を含んでいる。また、トラッキング誤差信号生成手段 451 は、加算器 401~404、421、および 422 と差動演算回路 423 とを含んでいる。

【0225】以下に、オフトラックした位置に記録されたピット列を読み取る際の動作を図 19 a、19 b、および 19 c を用いて説明する。

【0226】図 19 a は、光ディスク上に溝 501 およびピット 502 が配置されている光ディスクを示してい

$$TE = (t_1 + t_2) - (t_3 + t_4) \quad \dots\dots (式 19)$$

によって求められる。このトラッキング誤差信号 TE によって、トラッキング制御が行われる。

【0231】図 18 の情報再生信号生成手段 450 は、図 2 の情報再生信号生成手段 450 と同様に情報再生信号 RF を生成する。情報再生信号を生成する方法を以下に示す。情報再生信号生成手段 450 は、加算器 401~405 を有している。

【0232】加算器 401 は、信号 s_1 と信号 s_8 を受け取り、信号 s_1 と信号 s_8 の和である信号 t_1 を出力する。加算器 402 は信号 s_2 と信号 s_7 を受け取り、信号 s_2 と信号 s_7 の和である信号 t_2 を出力する。加算器 403 は、信号 s_3 と信号 s_6 を受け取り、信号 s_3 と信号 s_6 の和である信号 t_3 を出力する。加算器 4

る。なお、溝 501 およびピット 502 は、図 1 の情報層 108 の上に記録されている。

【0227】溝が配置されたゾーン 503 およびゾーン 506 の溝中心を通るトラック 507 に対し、第 1 のアドレスゾーン 504 では、トラック 508 のピット列の中心が所定の距離だけオフトラックしている。また、第 2 のアドレスゾーン 505 では、トラック 509 のピット列の中心は、トラック 508 とは逆方向に所定の距離だけオフトラックしている。

【0228】対物レンズ 104 から出射される光の集光点 F_0 が、ゾーン 503 またはゾーン 506 にある時、トラッキング制御が行われていると、集光点 F_0 はトラック 507 上、例えば点 510 に存在する。光ディスク 105 の回転とともに光ヘッド装置との相対位置が移動し、集光点 F_0 はトラック 507 の延長線上を地点 511、地点 512、地点 513 の順に移動する。集光点 F_0 が第 1 のアドレスゾーン 504 および第 2 のアドレスゾーン 505 にある間は、トラッキング誤差信号がホールドされている。

【0229】フォーカス誤差信号 FE は、実施形態 1 と同様に、 $FE = (s_1 + s_2 + s_5 + s_6) - (s_3 + s_4 + s_7 + s_8)$ を演算することによって求められる。

【0230】トラッキング誤差信号は、下記式 19 の演算によって求めることができる。図 18 のトラッキング誤差信号生成手段 451 では、加算器 421 は、加算器 401 から出力される信号 t_1 と加算器 402 から出力される信号 t_2 を受け取り、信号 t_1 と信号 t_2 の和である信号を出力する。加算器 422 は、加算器 403 から出力される信号 t_3 と加算器 404 から出力される信号 t_4 を受け取り、信号 t_3 と信号 t_4 の和である信号を出力する。差動演算回路 423 は、加算器 421 から出力される信号と加算器 422 から出力される信号を受け取り、それらの差動信号を出力する。つまり、差動演算回路 423 の出力信号 TE は、

$$\dots\dots (式 19)$$

04 は、信号 s_4 と信号 s_5 を受けて、信号 s_4 と信号 s_5 の和である信号 t_4 を出力する。加算器 405 は、加算器 401~404 から出願される出力信号 $t_1 \sim t_4$ を受け取り、それらの信号の和である信号を出力する。加算器 405 から出力される情報再生信号 RF は、 $RF = t_1 + t_2 + t_3 + t_4 \dots\dots (式 20)$ で与えられる。

【0233】また、加算器 417 は、加算器 402、403、および 404 から出力される信号 t_2 、 t_3 、および t_4 を受け取り、それらの信号の和である信号を出力する。差動演算回路 418 は、加算器 401 からの出力信号と加算器 417 からの出力信号を受け取り、それらの差動信号を出力する。差動演算回路 418 から出力

される信号 $R F a 1$ は、

$$R F a 1 = t 1 - (t 2 + t 3 + t 4) \quad \cdots \cdots (式 2 1)$$

で与えられる。

【0234】加算器 419 は、加算器 401、402、および 403 から出力される信号 $t 1$ 、 $t 2$ 、および $t 3$ を受け取り、それらの信号の和である信号を出力す

$$R F a 2 = (t 1 + t 2 + t 3) - t 4 \quad \cdots \cdots (式 2 2)$$

で与えられる。

【0235】アドレス検出回路 424 は、差動演算回路 423 からのトラッキング誤差信号 $T E$ を受け取り、対物レンズ 104 から出射される光の集光点 $F 0$ が、溝のあるゾーン 503 またはゾーン 506 にあるのか、第 1 のアドレスゾーン 504、もしくは第 2 のアドレスゾーン 505 にあるのかを判定し、判定した結果である識別信号を出力する。

【0236】制御回路 425 は、アドレス検出回路 424 が出力する識別信号を受け取り、識別信号に基づいてスイッチ 426 とスイッチ 427 を制御する。

【0237】スイッチ 426 は、差動演算回路 418 から出力される信号と差動演算回路 420 から出力される信号を受け取り、それらのうちの一方を出力する。

【0238】スイッチ 427 は、加算器 405 から出力される信号とスイッチ 426 から出力される信号を受け取り、それらのうちの一方を出力する。スイッチ 427 から出力される信号は、情報記憶媒体に記録されている、情報もしくはアドレスを再生するために使用される。

【0239】制御回路 425 は、対物レンズ 104 から出力される光の集光点 $F 0$ が、溝のあるゾーン 503 またはゾーン 506 にあるときには、スイッチ 427 から、加算器 405 の出力信号 $R F$ が出力されるようにスイッチを制御する。また、集光点 $F 0$ が第 1 のアドレスゾーン 504 にあるときには、スイッチ 427 からは、差動演算回路 418 の出力信号 $R F a 1$ が出力されるようにスイッチを制御する。更に、集光点 $F 0$ が第 2 のアドレスゾーン 505 にあるときには、スイッチ 427 からは差動演算回路 420 の出力信号 $R F a 2$ が出力されるようにスイッチを制御する。

【0240】すなわち、第 1 のアドレスゾーン 504 の地点 511 上に集光点 $F 0$ がある場合、図 19b に示すように、分割線 301 をはさんだ 2 つの領域から出力されるそれぞれの差である差動信号から、トラック 507 上にピット列として記録された情報の再生を行う。

【0241】第 2 のアドレスゾーン 505 の地点 512 上に集光点 $F 0$ がある場合、図 19c に示すように、分割線 303 をはさんだ 2 つの領域から出力されるそれぞれの差である差動信号から、トラック 507 上にピット列として記録された情報の再生を行う。

【0242】以下に、対物レンズの開口数 $N A = 0.6$ とし、光の波長 $\lambda = 0.660 \mu m$ とし、溝の間隔 $G p$

る。差動演算回路 420 は、加算器 419 からの出力信号と加算器 404 からの出力信号を受け取り、それらの差動信号を出力する。差動演算回路 420 から出力される信号 $R F a 2$ は、

$= 1.48 \mu m$ とし、トラック 507 に対してトラック 508 とトラック 509 が各々 $0.37 \mu m$ ずつオフトラックしている光ディスクにおけるジッターについて、実施形態 6 の光ヘッド装置と従来の光ヘッド装置とを比較した結果を示す。

【0243】開口の中央の分割線で検出領域を分割し、分割された領域から出力されるそれぞれの差である差動信号から情報を再生する従来の光ヘッド装置では、計算上のジッターが 6.4% となる。

【0244】一方、実施形態 6 では、開口を半径 1 の円として、分割線 302 からの距離を d として、 $d = 0.23$ の位置の分割線 303 または分割線 301 で検出領域を分割し、分割された領域から出力されるそれぞれの差である差動信号から情報を再生した場合、計算上のジッターは 1.8% となる。実施形態 6 は、従来の光ヘッド装置に比べて、4% 以上のジッターを改善することができる。

【0245】また、 d が 0.1 以上であり、且つ d が 0.3 以下であれば、実施形態 6 によるジッターは 3% 以下となり、実施形態 6 によるジッターは、従来の光ヘッド装置によるジッターの半以下になる。

【0246】以上のように、本実施形態で示したような構成では、オフトラックした位置のピット列を少ないジッターで再生することができるため、外乱等に対するマージンが増加し、このような形式でアドレス等の情報を記録した光ディスクへの情報の記録再生の安定化が可能となる。

【0247】以下に、図 18 に示す光検出器とは異なる光検出器を有する光ヘッド装置を図 20 を用いて説明する。

【0248】図 20 は、光検出器 151 の検出領域 201、204、205、208、および 209 と、情報再生信号生成手段 450 と、トラッキング誤差信号生成手段 451 とを示している。

【0249】図 20 の情報再生信号生成手段 450 は、加算器 401、404、405、417、および 419 と、差動演算回路 418 および 420 とを含んでいる。また、図 20 のトラッキング誤差信号生成手段 451 は、加算器 401 および 404 と差動演算回路 423 とを含んでいる。

【0250】加算器 405 は、光検出器 151 の全ての検出領域 201、204、205、208、および 209 が受け取る光量に相当する信号を生成する。また、差

動演算回路 418 は、差動信号 { 信号 t1 - (信号 t2 + 信号 t3) } を生成する。また、差動演算回路 420 は、差動信号 { (信号 t1 + 信号 t2) - 信号 t3 } を生成する。ここで、信号 t1 は加算器 401 により生成され、信号 t2 は領域 209 によって出力される信号 s5 と同一の信号であり、信号 t3 は加算器 404 により生成される。

【0251】トラッキング誤差信号は、分割線 301 の左側にある 2 つの領域によって出力される信号を足し合わせた信号 t1 と、分割線 303 の右側にある 2 つの領域によって出力される信号を足し合わせた信号 t3 との差である差動信号となる。

【0252】上述した構成により、図 20 に示す光検出器を有する光ヘッド装置では、アドレス等の情報を記録した光ディスクへの情報の記録再生の安定化が可能となる。

【0253】以下に、図 18 に示す情報再生信号生成手段とは異なる情報再生信号生成手段を有する光ヘッド装置を図 21a、21b、および 21c を用いて説明する。

【0254】図 21a は、光ディスク上に溝 501 およびピット 502 が配置されている光ディスクを示している。なお、溝 501 およびピット 502 は、図 1 の情報層 108 の上に記録されている。

【0255】図 21b および 21c は、光検出器 350 および情報再生信号生成手段 450 の概略を示している。

【0256】図 21b は、第 1 のアドレスゾーン 504 に記録されている情報を再生するために必要な回路構成を示している。図 21c は、第 2 のアドレスゾーン 505 に記録されている情報を再生するために必要な回路構成を示している。なお、情報再生信号生成手段 450 は、図 21b に示される加算器 430 および差動演算回路 431 と、図 21c に示される加算器 432 および差動演算回路 433 とを含んでいる。

【0257】差動演算回路 431 は下記式 23 に基づき再生信号 Rfa3 を生成し、差動演算回路 433 は下記式 24 に基づき再生信号 Rfa4 を生成する。

【0258】

$$Rfa3 = t1 - (t3 + t4) \quad \dots\dots (式 23)$$

$$Rfa4 = (t1 + t2) - t4 \quad \dots\dots (式 24)$$

第 1 のアドレスゾーン 504 に記録されている情報を再生する場合、再生信号 Rfa3 が使用され、第 2 のアドレスゾーン 505 に記録されている情報を再生する場合、再生信号 Rfa4 が使用される。情報再生信号生成手段 450 は、再生信号 Rfa3 または再生信号 Rfa4 を選択する選択部を有していても良い。

【0259】以下に、対物レンズの開口数が NA=0.6 であり、光の波長が $\lambda=0.660\mu\text{m}$ であり、溝の間隔が $Gp=1.48\mu\text{m}$ であり、トラック 507 に対

してトラック 508 とトラック 509 が各々 $0.37\mu\text{m}$ ずつオフトラックしている光ディスクのジッターについて、図 21b および図 21c の構成を有する光ヘッド装置と従来の光ヘッド装置とを比較した結果を示す。

【0260】上述したように、開口の中央の分割線で検出領域を分割し、分割された領域から出力されるそれぞれの差である差動信号から情報を再生する従来の光ヘッド装置では、計算上のジッターが 6.4% となる。

【0261】一方、図 21b および図 21c の構成を有する光ヘッド装置は、開口を半径 1 の円として、分割線 302 からの距離を d として、 $d=0.23$ の位置の分割線 303 または分割線 301 で検出領域を分割し、分割された領域から出力される信号を上述したように演算した差動信号 Rfa3 または Rfa4 から情報を再生した場合、計算上のジッターは 1.4% となる。図 21b および図 21c の構成を有する光ヘッド装置は、従来の光ヘッド装置に比べて、5% 以上のジッターを改善することができる。

【0262】以上のように、本実施形態で示したような構成でも、オフトラックした位置のビット列を少ないジッターで再生することができるため、外乱等に対するマージンが増加し、このような形式でアドレス等の情報を記録した光ディスクへの情報の記録再生の安定化が可能となる。

【0263】以下に、図 18 および図 20 に示す情報再生信号生成手段とは異なる情報再生信号生成手段を有する光ヘッド装置を図 22a および 22b を用いて説明する。

【0264】図 22a は、光ディスク上に溝 501 およびピット 502 が配置されている光ディスクを示している。なお、溝 501 およびピット 502 は、図 1 の情報層の上に記録されている。

【0265】図 22b は、光検出器 351 および情報再生信号生成手段 450 の概略を示している。

【0266】情報再生信号生成手段 450 は、差動演算回路 434 を備えている。差動演算回路 434 は、下記式 25 に基づき再生信号 Rfa0 を生成する。

$$Rfa0 = t1 - t4 \quad \dots\dots (式 25)$$

再生信号 Rfa0 は、第 1 および第 2 のアドレスゾーン 504 および 505 において、再生信号として使用され、情報の再生が行われる。

【0268】以下に、対物レンズの開口数が $NA=0.6$ であり、光の波長が $\lambda=0.660\mu\text{m}$ であり、溝の間隔が $Gp=1.48\mu\text{m}$ であり、トラック 507 に対してトラック 508 とトラック 509 は各々 $0.37\mu\text{m}$ ずつオフトラックしている光ディスクのジッターについて、図 22b の構成を有する光ヘッド装置と従来の光ヘッド装置とを比較した結果を示す。

【0269】上述したように、従来の光ヘッド装置では、計算上のジッターが 6.4% となる。図 22b の構

成を有する光ヘッド装置によるジッターは、2. 6 % となる。図 2 2 b の構成を有する光ヘッド装置は、従来の光ヘッド装置に比べて、4 % 近いジッターを改善することができる。

【0 2 7 0】以上のように、本実施形態で示したような構成でも、オフトラックした位置のビット列を少ないジッターで再生することができるため、外乱等に対するマージンが増加し、このような形式でアドレス等の情報を記録した光ディスクへの情報の記録再生の安定化が可能となる。

【0 2 7 1】図 2 2 b の構成を有する光ヘッド装置では、再生している情報が第 1 のアドレスゾーン 5 0 4 に位置するのか、第 2 のアドレスゾーン 5 0 5 に位置するのかによって、情報再生信号生成手段 4 5 0 から出力される信号を選択する必要がある。このため、図 2 2 b の構成を有する光ヘッド装置は、比較的簡単な回路系で実

$$R F a 0 0 = (t 1 + t 3) - (t 2 + t 4) \quad \cdots \cdots (式 2 6)$$

R F a 0 0 は、第 1 および第 2 のアドレスゾーン 5 0 4 および 5 0 5 において再生信号として使用される。

【0 2 7 7】上述したように、従来の光ヘッド装置では、計算上のジッターが 6. 4 % となる。図 2 3 b の構成を有する光ヘッド装置によるジッターは、1. 2 % となる。図 2 3 b の構成を有する光ヘッド装置は、従来の光ヘッド装置に比べて、5 % に近いジッターを改善することができる。

【0 2 7 8】図 2 3 b の構成を有する光ヘッド装置では、再生している情報が第 1 のアドレスゾーン 5 0 4 に位置するのか、第 2 のアドレスゾーン 5 0 5 に位置するのかによって、情報再生信号生成手段 4 5 0 から出力される信号を選択する必要がある。このため、図 2 3 b の構成を有する光ヘッド装置は、比較的簡単な回路系で実現できる。

【0 2 7 9】(実施形態 7) 実施形態 7 では、実施形態 6 と同様に、情報記憶媒体としての光ディスクの溝に対して、オフトラックした位置に記録されたマークとスペースからなる、ビット列を再生する。

【0 2 8 0】実施形態 7 の光ヘッド装置の光学系は、図 1 4 に示す実施形態 5 の光学系と下記の点を除いて同じである。実施形態 7 の光ヘッド装置の光学系では、図 1 4 のホログラム素子 1 1 7 の代わりにホログラム素子 1 2 0 が用いられ、光検出器 1 5 4 の代わりに光検出器 1 5 5 が用いられる。

【0 2 8 1】ホログラム素子 1 2 0 の領域分割のパター

$$T E = (t 1 + t 4) - (t 2 + t 3) \quad \cdots \cdots (式 2 7)$$

から得られる。

【0 2 8 5】ホログラム素子 1 2 0 の X 領域を透過する 0 次光に対する X 以外の領域で回折される + 1 次回折光

$$R F = t 1 + t 2 + t 3 + t 4 + \beta \cdot x 0 \quad \cdots \cdots (式 2 8)$$

から得られる。

【0 2 8 7】図 1 9 a のような構造の光ディスク 1 0 5

現できる。

【0 2 7 2】以下に、図 1 8、図 2 0 および図 2 2 に示す情報再生信号生成手段とは異なる情報再生信号生成手段を有する光ヘッド装置を図 2 3 a および 2 3 b を用いて説明する。

【0 2 7 3】図 2 3 a は、光ディスク上に溝 5 0 1 およびビット 5 0 2 が配置されている光ディスクを示している。なお、溝 5 0 1 およびビット 5 0 2 は、図 1 の情報層 1 0 8 の上に記録されている。

10 【0 2 7 4】図 2 3 b は、光検出器 3 5 2 および情報再生信号生成手段 4 5 0 の概略を示している。

【0 2 7 5】情報再生信号生成手段 4 5 0 は、差動演算回路 4 3 7 と、加算器 4 3 5 および 4 3 6 とを備えている。差動演算回路 4 3 7 は、下記式 2 6 に基づき再生信号 R F a 0 0 を生成する。

【0 2 7 6】

ンについて、図 2 4 を用いて説明する。図 2 4 は、ホログラム素子 1 2 0 の領域分割のパターンと、光検出器 1 5 5 の検出領域と光検出器 1 5 5 上で 0 次光 1 0 8 a と - 1 次回折光 1 0 8 b と + 1 次回折光 1 0 8 c の断面の形を示している。

【0 2 8 2】ホログラム素子 1 2 0 は、複数の短冊状の領域に分けられる。各領域に付けられた記号は図 2 4 の光検出器 1 5 4 上での 0 次光 1 0 8 a、- 1 次回折光 1 0 8 b と + 1 次回折光 1 0 8 c の断面の記号に対応する。大文字 A ~ D の記号の領域から生じる - 1 次の回折光 1 0 8 b は、小文字 a ~ d の記号の領域から生じる - 1 次回折光 1 0 8 b より検出レンズ 1 1 6 から遠い側に焦点を結ぶ。X の記号の領域の光は回折されず、すべて 0 次光 1 0 8 a となる。

【0 2 8 3】- 1 次の回折光 1 0 8 b は検出領域 2 3 0 ~ 2 3 2 で受光され、+ 1 次回折光 1 0 8 c は、検出領域 2 3 3 ~ 2 3 6 で受光される。また 0 次光は、検出領域 2 3 7 で受光される。フォーカス誤差信号は、検出領域 2 3 0 ~ 2 3 2 から受光した光量に応じて得られる信号から生成される。

【0 2 8 4】検出領域 2 3 3 ~ 2 3 6 で受光した光量に応じて得られる信号を各々 t 1 ~ t 4 とする。また検出器 2 3 7 で受光した光量に応じて得られる信号を x 0 とする。光ディスク 1 0 5 の溝 5 0 1 に対するトラッキング誤差信号 T E は、

1 0 8 c の回折効率の比を β とする。

【0 2 8 6】情報再生信号 R F は、

を再生する際、第 1 のアドレスゾーン 5 0 4 のトラック 5 0 7 上に集光点 F 0 があるときは、次式の R F a 1 を

得るような、演算を行うことによりトラック 508 上に
ビット列として記録された情報を再生する。

$$RFa1 = (s1 + s4) - (s2 + s3 + \beta \cdot x0) \quad \dots\dots (式29)$$

また、集光点 F0 が第 2 のアドレスゾーン 505 のトラ
ック 507 上にあるときには、次式の RFa2 を得るよ
うな演算を行うことにより、トラック 509 上のビット

$$RFa2 = (s1 + s4 + \beta \cdot x0) - (s2 + s3) \quad \dots\dots (式30)$$

このような構成により、実施形態 7 では、実施形態 6 と
同様の効果が得られる。実施形態 7 では、集光点 F0 に
対してオフトラックした位置に記録されたビット列を再
10 生する際の、ジッターが低減される。従って、実施形態
7 では、このような形式でアドレス等の情報を記録した
光ディスクへの情報の記録再生の安定化が可能となる。

【0290】(実施形態 8) 実施形態 8 では、ホログラ
ム素子を用いて TE 信号の特性の改善を行う例を示す。
フォーカスはスポットサイズ法を取り、トラッキングは
プッシュプル法を取る構成を示す。

【0291】図 25 は、実施形態 8 の光ヘッド装置の光
学系の概略図を示している。以下、光学系の構成および
動作を図 25 を用いて説明する。

【0292】光源としての半導体レーザ 101 から出射
された直線偏光の光 101a は、集光光学系の一部として
のコーリメータレンズ 103 で平行光になる。この平行
光となった光 101a は分割手段としての偏光異方性ホ
ログラム素子 121 に入る。半導体レーザ 101 から出
射された光 101a の偏光方向は、偏光異方性ホログラ
ム素子 121 で、回折光を生じないような方向に配置さ
れる。偏光異方性ホログラム素子 121 を通った光 10
1a は、1/4 波長板 122 を通り円偏光となる。この
光 101a はさらに、集光光学系の一部としての対物レ
ンズ 104 で集光され、情報記憶媒体としての光ディス
ク 105 の情報層 108 上に集光される。

【0293】保持手段 106 は、偏光異方性ホログラ
ム素子 121 と 1/4 波長板 122 と対物レンズ 104 を
一体に保持する。アクチュエータ 107 は、保持手段 1
06 を、光ディスク 105 の面振れや偏芯に追従して移
動させる。

【0294】光ディスク 105 の情報層 108 で回折・
反射された反射光 108a は、再び対物レンズ 104 を

$$FE = (f1 + f3 + f5) - (f2 + f4 + f6) \quad \dots\dots (式31)$$

$$FE = f5 - f2 \quad \dots\dots (式32)$$

光ディスク 105 の情報層 108 が対物レンズ 104 から
の出射光の集光点 F0 より対物レンズ 104 から遠ざ
かったとき、大文字 A および B の記号が付けられた -1
次回折光 108b の断面は小さくなり、小文字 a および
b の記号が付けられた -1 次回折光 108b の断面は大
きくなる。従って、信号 f1、f3、および f5 は減少
し、信号 f2、f4、および f6 は増加し、フォーカス
誤差信号 FE は減少する。

【0300】光ディスク 105 の情報層 108 が対物レ

【0288】

列として記録された情報を再生する。

【0289】

通り平行光となる。この平行光となった反射光 108a
は、もう一度 1/4 波長板 122 を通り、光 101a と
は 90 度方向の異なる直線偏光となる。この方向の直線
偏光は偏光異方性ホログラム素子 121 により回折さ
れ、-1 次回折光 108b と +1 次回折光 108c が生
じる。-1 次回折光 108b と +1 次回折光 108c は
再びコーリメータレンズ 103 で収束光となる。この収束
光となった -1 次回折光 108b は光検出器 156 で受
光され、+1 次回折光 108c は光検出器 157 で受光
される。

【0295】図 26 に分割手段としての偏光異方性ホ
ログラム素子 121 の領域分割のパターンと、光検出器 1
56 と光検出器 157 の検出領域と光検出器上での -1
次回折光 108b と +1 次回折光 108c の断面を示し
ている。偏光異方性ホログラム素子 121 は、複数の短
冊状の領域に分けられる。

【0296】大文字の記号 A および B で表される領域か
ら生じる -1 次回折光 108b は、小文字 a および b で
表される領域から生じる -1 次回折光 108b よりコーリ
メータレンズ 103 から遠い側に集光される。

【0297】対物レンズ 104 から出射される光の集光
点 F0 が光ディスク 105 の情報層 108 上に一致する
とき、光検出器 156 上の大文字 A および B の記号が付
けられた -1 次回折光 108b の断面と小文字 a および
b の記号が付けられた -1 次回折光 108b の断面とが
同じ大きさになるように、光学系およびホログラム素子
121 は設計されている。

【0298】検出領域 238 ~ 243 から受光した光量
に応じて得られる信号を、各々信号 f1 ~ f6 とする。
フォーカス誤差信号 FE は、式 31、または、式 32 に
相当する演算により得られる。

【0299】

ンズ 104 からの出射光の集光点 F0 より対物レンズ 1
04 に近づいたとき、大文字 A および B の記号が付けら
れた -1 次回折光 108b の断面は大きくなり、小文字
a および b の記号が付けられた -1 次回折光 108b の
断面は小さくなる。従って、信号 f1、f3、および f
5 は増加し、信号 f2、f4、および f6 は減少し、フ
ォーカス誤差信号 FE は増加する。

【0301】これにより、実施形態 8 では、集光点 F0
を情報層 108 上に保つ、フォーカス制御を実現でき

る。

【0302】光検出器157の検出領域244、245は、受光した光量に応じて信号を信号t1およびt2を生成する。トラッキング誤差信号TE1は、プッシュプル法によって下記式33によって求めることができる。

【0303】 $TE1 = t1 - t2$ ……(式33)

トラッキング誤差信号TE1は、実質的には図26の偏

$$RFf = f1 + f2 + f3 + f4 + f5 + f6 \quad \dots\dots\dots (式34)$$

$$RFt = t1 + t2 \quad \dots\dots\dots (式35)$$

以下に、トラッキング誤差信号の対称性のずれについて、実施形態8と従来の光ヘッド装置を比較した結果を示す。

【0306】光ディスクは、溝またはピット列からなるトラックを持ち、あるトラックの中心から隣のトラックの中心までの間隔をTpとする。また、対物レンズ104の開口数をNA、光の波長をλとする。

【0307】この実施形態8では、 $\lambda / (NA \cdot Tp) \geq 1$ ……(式36)

の条件を満たす場合について述べる。

【0308】この実施形態8の特徴は、開口を半径1の円として、開口の中央を通り光ディスク105のトラックと平行な分割線を挟んで接する幅約0.1ずつの範囲に含まれる領域と、開口の端に接する幅約0.1の範囲に含まれる領域を入れ換えて演算することにある。

【0309】ある偏光異方性ホログラム素子の分割線302の左側では、短冊状の領域Aと短冊状の領域aが交互に隣接し、ある偏光異方性ホログラム素子の分割線302の右側では、短冊状の領域Bと短冊状の領域bが交互に隣接している。図26では、中央付近領域で短冊状領域Aと短冊状領域bの計2つ領域が互いに入れ替わっている。また、開口の端の領域では、短冊状領域Aおよび短冊状領域aと短冊状領域Bおよび短冊状領域bとが互いに入れ替わっている。

【0310】本実施形態に示すような入れ替えを行わなかった場合、対物レンズの開口数NA=0.5、光の波長λ=0.795μmとし、ラジアル方向の光量分布は、中央に対して対物レンズ端で10%の強度であるとする、光ディスクの基材厚1.2mm、トラック間隔Tp=1.6μmのピット列に対して、対物レンズシフト500μmで発生するトラッキング誤差信号の対称性のずれは、53%、ラジアルチルト1.0度で発生するトラッキング誤差信号の対称性のずれは、24%になる。

【0311】一方、この実施形態8の場合、開口中央と両端の領域の幅を、対物レンズの半径の0.1であるとする、トラック間隔Tp=1.6μmのピット列に対して、対物レンズシフト500μmで発生するトラッキング誤差信号の対称性のずれは46%、ラジアルチルト1.0度で発生するトラッキング誤差信号の対称性のずれは12%になる。対物レンズシフト500μmで発生

光異方性ホログラム素子121の斜線のない領域と斜線のある領域の光量の差を意味する。

【0304】情報を再生するためのRF信号は、下記式34によって導かれるRFf、下記式35によって導かれるRFt、またはRFfとRFtの両方の和で与えられる。

【0305】

$$RFf = f1 + f2 + f3 + f4 + f5 + f6 \quad \dots\dots\dots (式34)$$

$$RFt = t1 + t2 \quad \dots\dots\dots (式35)$$

するトラッキング誤差信号の対称性のずれは、従来例に対し13%減、ラジアルチルト1.0度で発生するトラッキング誤差信号の対称性のずれは50%減となり、大幅に減少する。このためトラッキング制御の安定化が実現でき、外乱等に強くなり、情報再生時等の誤り率が低下する。

【0312】また、単純2分割では、情報再生信号の振幅が最大となるフォーカス位置と、トラッキング誤差信号の振幅が最大となるフォーカス位置の差が1.5~1.0μmであったものが、この実施形態では、1.0~0.5μmとなり減少する。このため、やはり安定したトラッキング制御を実現しつつ情報再生時の誤り率を低く保つことができる。

【0313】なお、この実施形態8では、分割手段として偏光異方性ホログラム素子を用いて説明したが、通常の偏光異方性のないホログラム素子を用いても同様の効果を得ることができる。

【0314】なお、この実施形態8では分割手段としての偏光異方性ホログラム素子は、対物レンズと一体化して駆動される構成としたが、分割手段は集光光学系から光検出器の光路中のどこに配置してもよい。この場合、光ディスクのトラックの偏芯等に追従して対物レンズが移動するにつれ、分割手段と対物レンズの開口の位置関係が移動するが、この実施形態8で示したホログラム素子のパターンを用いればこの移動によるトラッキング誤差信号の劣化を抑えることができる。

【0315】(実施形態9) この実施形態9の光ヘッド装置の光学系の概略図は図25に示すものであり、構成、動作については、実施形態8と同様であるので、説明は省略する。但し、分割手段としての偏光異方性ホログラム素子121の代わりに、図27に示した偏光異方性ホログラム素子123を用いる。

【0316】この実施形態9では、トラッキング誤差信号の対称性のずれを補正する方法について示す。

【0317】偏光異方性ホログラム素子123は、図27に示すとおりとする。開口を半径1の円とし、開口の中央を通りトラックに平行な分割線を中心に幅約0.6の範囲の領域を交互に振り分け、斜線付きの領域に入る光量と斜線なしの領域に入る光量の差をトラッキング誤差信号とする。図27では開口の中央の4領域を振り分けている。

【0318】開口数NA=0.5、光の波長 $\lambda=0.795\mu\text{m}$ 、対物レンズの直径=4mmとし、ラジアル方向の光量分布は、中央に対して対物レンズ端で10%の強度であると仮定する。振り分けを行わない従来の例では、トラック間隔Tp=1.6 μm のピット列に対して、対物レンズシフト500 μm で発生する、トラッキング誤差信号の対称性のずれは53%、ラジアルチルト1.0度で発生するトラッキング誤差信号の対称性のずれは24%になる。

【0319】一方、この実施形態9の別の一例では、開口中央部の交互に配置する領域を、0.2mm幅の領域6本からなる、1.2mmの幅にあたる領域とすると仮定する。対物レンズシフト500 μm で、発生するトラッキング誤差信号の対称性のずれは45%、ラジアルチルト1.0度で発生するトラッキング誤差信号の対称性のずれ量は、従来例の約15%減、ラジアルチルト1.0度で発生するトラッキング誤差信号の対称性のずれ量は約42%減であり、大幅に減少する。

【0320】対物レンズシフトに関しては、実施形態8の例よりやや効果は大きい。このようにトラッキング制御の安定化が実現でき、外乱に強くなるため、情報再生時等の誤り率が低下する。

【0321】なお、この実施形態9では、分割手段として偏光異方性ホログラム素子を用いて説明したが、通常の偏光異方性のないホログラム素子を用いても同様の効果を得ることができる。

【0322】なお、ここに示した実施形態1から9の説明では、情報記憶媒体として光ディスクを想定したが、光カード等でも同様の効果を得られる。

【0323】また、ここに示した実施形態1から9の説明では、集光光学系として、コリメータレンズと対物レンズを用いた無限系の構成としたが、コリメータレンズを省き、対物レンズのみでコリメータレンズの役割を持たせた有限系の構成としても、本発明の効果を損なうものではない。

【0324】(実施形態10) 図28は、本発明の傾き検出装置の一例を示す構成図である。光源としての半導体レーザ101から出射した直線偏光の発散ビーム70は、コリメータレンズ103で平行光に変換された後、ビーム分岐素子としての偏光ビームスプリッタ130に入射する。偏光ビームスプリッタ130に入射したビーム70は全て偏光ビームスプリッタ130を透過した後、1/4波長板122を透過して円偏光のビームに変換され、集光光学系としての対物レンズ104で情報記憶媒体105上に集光される。情報記憶媒体105で反射、回折されたビーム70は、再び対物レンズ104を透過した後、1/4波長板122を透過して光源101から出射したときとは90度異なる方向の直線偏光のビ

ームに変換される。1/4波長板122を透過したビーム70は、偏光ビームスプリッタ130で全て反射された後、ビームスプリッタ132に入射する。ビームスプリッタ132に入射したビーム70は2つのビーム70A、70Bに分割され、ビーム70Bは光検出器159で受光される。一方、ビーム70Aは、検出レンズ133で収束ビームに変換される。検出レンズ133で変換された収束ビーム70Aは、平行平板134を透過した後、光検出器158で受光される。ビーム70Aが平行平板134を透過する際、フォーカス誤差信号を検出するための非点収差がビーム70Aに対して付与される。光検出器158で受光されたビーム70Aと、光検出器159で受光されたビーム70Bとは、それぞれその光量に応じた電気信号に変換される。光検出器158および159から出力される電気信号は、図29の信号処理部700に入力される。

【0325】図29は、信号処理部700の構成を示している。光検出器158は4つの受光部158A~158Dを有し、光検出器159は2つの受光部159A~159Bを有している。受光部158Aと受光部158Cから出力される信号は電流電圧変換部854で電流電圧変換され、受光部158Bと受光部158Dから出力される信号は電流電圧変換部853で電流電圧変換され、受光部159Aから出力される信号は電流電圧変換部852で電流電圧変換され、受光部159Bから出力される信号は電流電圧変換部851で電流電圧変換される。電流電圧変換部853、854から出力される信号は演算部874で差動演算がなされる。演算部874から出力される信号は端子811から出力され、出力された信号は、フォーカス誤差信号となる。

【0326】一方、電流電圧変換部851および852から出力される信号については、演算部871で差動演算が行われる。演算部871から出力される信号は端子812から出力され、出力された信号はトラッキング誤差信号となる。このフォーカス誤差信号の検出方式は非点収差法と呼ばれ、トラッキング誤差信号の検出方式はブッシュプル法と呼ばれる公知の技術なので、詳細な説明は略する。

【0327】フォーカス誤差信号およびトラッキング誤差信号は、それぞれ焦点制御用の駆動部とトラッキング制御用の駆動部としてのアクチュエータ107に加えられる。光源101から出射されたビーム70が、情報記憶媒体105上の所望の位置に焦点を結ぶように情報記憶媒体105と光学系の相対的な位置を制御する。

【0328】電流電圧変換部851および852から出力される信号は、さらに加算部891で加算もされる。加算部891から出力される信号はサンプルアンドホールド部821および822に入力される。サンプルアンドホールド部821および822では、トリガー信号生成部801で生成される信号Sa1およびSa2のタイ

ミングで、サンプリングと保持とがなされる。サンプルアンドホールド部 8 2 1 および 8 2 2 から出力される信号は、演算部 8 7 2 で差動演算がなされた後、端子 8 1 3 から出力され、傾き検出信号となる。

【0 3 2 9】図 3 0 は、情報記憶媒体 1 0 5 上のパターンとトリガー信号生成部 8 0 1 で生成されるタイミング信号が有するタイミングとの関係を示している。図 3 0 において、x は情報を記録するトラックと直交する方向を表し、y は情報を記録するトラックと平行な方向を表し、z は x および y にそれぞれ直交する方向を表している。

【0 3 3 0】情報記憶媒体 1 0 5 上には、マークおよびスペースからなる第 1 のパターン領域と、案内溝からなる第 2 のパターン領域とを有しており、第 1 のパターン領域と第 2 のパターン領域は y 方向に交互に配置されている。第 2 のパターン領域において、 G_{n-1} 、 G_n 、および G_{n+1} は、それぞれ案内溝を示している。

【0 3 3 1】 G_p は、隣接する案内溝の間隔である。データは、第 2 のパターン領域の案内溝上もしくは案内溝間に記録される。 T_{n-2} 、 \dots 、 T_{n+2} は情報を記録するトラックを示している。情報記憶媒体 1 0 5 に記録できる容量を増大するために、情報は、案内溝上だけではなく案内溝間にも記録することができる。隣り合うトラックの間隔を t_p とすると、間隔 G_p および t_p は、 $G_p = 2 \cdot t_p$ の関係がある。ここでは、 $G_p = 1.48 \mu\text{m}$ 、光源 1 0 1 から射出されるビーム 7 0 が有する波長 $\lambda = 650 \text{ nm}$ 、対物レンズ 1 0 4 の開口数 $NA = 0.6$ とする。

【0 3 3 2】第 1 のパターン領域には、案内溝の中心位置とは x 方向に $\pm G_p / 4$ だけ異なる位置にマーク 5 4 1 および 5 4 2 が形成されている。トリガー信号生成部 8 0 1 で生成されるタイミング信号が有するタイミング S_{a1} および S_{a2} は、それぞれ第 1 のパターン領域に形成されたマーク 5 4 1 および 5 4 2 の位置に対応している。トラッキング誤差信号は、対物レンズ 1 0 4 で集光されたビーム 7 0 が第 2 のパターン領域を照射するとき光検出器 1 5 9 から得られる信号を用いて生成される。端子 8 1 2 から出力される信号をトラッキング誤差信号としたとき、対物レンズ 1 0 4 で集光されるビーム 7 0 と情報記憶媒体 1 0 5 とのなす角度が傾くと、その傾き角に依存して、端子 8 1 3 から出力される信号が変化する。

【0 3 3 3】図 3 1 a は、図 3 0 のトラックの一部を模式的に示した図である。図 3 1 a の A および B は、集光されるビームの軌跡を指している。集光されるビームが軌跡 A を通る場合、図 2 9 の加算部 8 9 1 の出力される信号の波形を図 3 1 b に示し、図 2 9 の演算部 8 7 2 の出力される信号の波形を図 3 1 c に示す。また、集光されるビームが軌跡 B を通る場合、図 2 9 の加算部 8 9 1 の出力される信号の波形を図 3 1 d に示し、図 2 9 の演

算部 8 7 2 の出力される信号の波形を図 3 1 e に示す。

【0 3 3 4】図 3 1 b では、タイミング S_{a1} とタイミング S_{a2} での加算部 8 9 1 からの出力信号の値が等しいため、図 3 1 c に示したように、タイミング S_{a2} 後の演算部 8 7 2 の出力信号は 0 になる。一方、図 3 1 d では、タイミング S_{a1} とタイミング S_{a2} での加算部 8 9 1 からの出力信号の値が異なるため、図 3 1 e に示したように、タイミング S_{a2} 後の演算部 8 7 2 の出力信号の値が 0 とは異なる。

【0 3 3 5】図 3 2 は、対物レンズ 1 0 4 で集光されるビーム 7 0 と情報記憶媒体 1 0 5 とがなす角度の傾きと端子 8 1 3 から得られる傾き検出信号の関係を、 G_p が $1.48 \mu\text{m}$ と $0.83 \mu\text{m}$ のときの場合について示している。図 3 2 において、傾き 0 は対物レンズ 1 0 4 で集光されるビーム 7 0 の光軸が z 方向と平行なとき、すなわち対物レンズ 1 0 4 で集光されるビーム 7 0 の光軸が情報記憶媒体 1 0 5 と直交する状態に相当する。

【0 3 3 6】 G_p が $1.48 \mu\text{m}$ と $0.83 \mu\text{m}$ のいずれの場合も傾き角度が 1 度以下の範囲で傾き信号が検出可能であり、従来の傾き検出装置の 5 倍以上の感度を有する。これは、本発明の傾き検出装置が情報記憶媒体 1 0 5 におけるパターンおよび案内溝で回折されるビームの位相が変化することを原理としているためである。 G_p が $1.48 \mu\text{m}$ のときの検出感度は、 G_p が $0.83 \mu\text{m}$ のときの検出感度よりも、高くなっている。これは、本発明の原理が情報記憶媒体 1 0 5 におけるパターンおよび案内溝で回折されるビームの ± 1 次回折光が重なることによって、検出感度が増大することに起因している。 ± 1 次回折光が重なる条件は、 $NA > \lambda / G_p$ の関係で表される。すなわち、光学系が $NA > \lambda / G_p$ の関係を有しているとき、傾きの検出感度は高くなる。

【0 3 3 7】本発明の傾き検出装置を用いることにより、従来の傾き検出装置よりも精度よく情報記憶媒体と集光光学系で集光されるビームとがなす角度の傾きを検出することができる。また、トラッキング誤差信号を検出する光検出器を用いて傾き検出を行うことができ、すなわち傾きを検出するために検知器として新規の部品を設ける必要がなく、安価で小型な傾き検出装置となる。

【0 3 3 8】また、本実施形態では、端子 8 1 2 から出力される信号をトラッキング誤差信号と、端子 8 1 3 から出力される信号とを傾き検出信号としたが、端子 8 1 3 から出力される信号をトラッキング誤差信号と、端子 8 1 2 から出力される信号とを傾き検出信号とすることも可能である。特に、情報記憶媒体 1 0 5 と対物レンズ 1 0 4 で集光されるビーム 7 0 とが傾く場合でもこの傾きを補正する駆動部を設けない光ヘッド装置では、端子 8 1 3 から出力される信号をトラッキング誤差信号とすることにより、対物レンズ 1 0 4 で集光されるビーム 7 0 と情報記憶媒体 1 0 5 とが傾いた場合でも、案内溝の位置とトラックの位置のずれが小さく、複数の異なる光

ヘッド装置および情報記憶媒体を用いる場合の互換性が高くなる。

【0339】傾き検出信号は、図28に示すように光学系を駆動する駆動部135の制御信号とし、情報記憶媒体105と対物レンズ104で集光されるビーム70とが所望の角度となるように制御すれば、その多い情報記憶媒体105からも安定に情報を読み出すことが可能な光ヘッド装置が実現できる。また、傾き検出信号に応じて、情報記憶媒体105に情報を記録する際のビームの強度を制御することにより、そのが多い情報記憶媒体

であっても、良好に情報を記録することが可能となる。

【0340】なお、ここでは、フォーカス誤差信号およびトラッキング誤差信号を検出する光検出器158と傾き検出信号を得る光検出器159を別々に構成した実施形態を示したが、図44に示す光学系も全く問題なく用いることができる。

【0341】（実施形態11）本発明の別の実施形態である傾き検出装置における信号処理部701の構成を図33に示す。信号処理部701は、例えば実施形態10の図29で示した信号処理部700の代わりに用いることにより傾き検出装置を構成することができる。信号処理部701が信号処理部700と異なる点は、サンプルアンドホールド部823と可変利得増幅部831と演算部873とを設けていることおよびトリガー信号生成部812から出力されるタイミング信号である。サンプルアンドホールド部823は、トリガー信号生成部812から出力されるS a 3のタイミングを有するタイミング信号でサンプルアンドホールド動作を行う。S a 3のタイミングは、図30に示すように、情報記憶媒体105の第1のパターン領域におけるスペースに相当する位置である。サンプルアンドホールド部823でサンプリングされる信号は、例えば後述する図35に示すようなトラッキング制御のために対物レンズを駆動する光学系において、対物レンズが移動したときにトラッキング誤差信号に生ずるオフセットに比例する信号である。例えば、サンプルアンドホールド部から出力される信号は、可変利得増幅部831に入力され、入力された信号は所望のレベルに調整される。可変利得増幅部831から出力される信号は、演算部873で、演算部871から出力される信号と差動演算がなされる。演算部873から出力される信号は端子812から出力される。演算部873で可変利得増幅部831から出力される信号と演算部871から出力される信号を差動演算することにより、トラッキング制御によって、対物レンズが移動しても、トラッキング誤差信号に発生するオフセットは取り除かれるので、安定したトラッキング動作を行うことができ、正確に傾き信号を検出することが可能となる。

【0342】（実施形態12）本発明の別の実施形態である傾き検出装置における情報記憶媒体の構成を図34に示し、信号処理部702の構成を図35に示す。本発

明の実施形態に示す情報記憶媒体の構成が実施形態10で示した情報記憶媒体の構成と異なる点は、第1のパターン領域におけるマーク541、542をそれぞれ複数設けていることである。信号処理部702におけるサンプルアンドホールド部824～827が加算部891から出力される信号をサンプリングするタイミングは、それぞれS a 4～S a 7であり、これはそれぞれマーク541、542およびマーク間の鏡面部に相当する。サンプリングのタイミングを有する信号は、トリガー信号生成部803で生成される。サンプルアンドホールド部824、825から出力される信号は演算部875で、サンプルアンドホールド部826、827から出力される信号は演算部876でそれぞれ差動演算される。演算部875、876から出力される信号は、演算部872で差動演算される。演算部872から出力される信号は、端子813から出力され、傾き検出信号となる。

【0343】本実施形態に示す情報記憶媒体を用いた傾き検出装置は、実施形態10に示す傾き検出装置よりも、高い感度で傾き信号を得ることができる。

【0344】（実施形態13）図36は、本発明の光ヘッド装置の一例を示す構成図である。光源としての半導体レーザ101は、波長λが650nmのビーム70を発する。半導体レーザ101から出射した直線偏光の発散ビーム70は、コリメータレンズ103で平行光に変換された後、ビーム分岐素子としてのビームスプリッタ136に入射する。ビームスプリッタ136は、入射するビームの偏光方向に光学特性が依存しないハーフミラーである。ビームスプリッタ136に入射したビーム70は、1/2の強度のビームがビームスプリッタ136を透過する。ビームスプリッタ136を透過したビーム70は、偏光フィルタ137に入射する。

【0345】図37は、偏光フィルタ137の構成を示している。偏光フィルタ137は2つの領域137A、137Bからなる。領域137Aは、x方向に偏光したビームは100%透過させるが、y方向に偏光したビームは全く透過させない特性を有する。領域137Bは、x方向に偏光したビームもy方向に偏光したビームも100%透過させる特性を有する。ここで、x方向は、情報記憶媒体105の半径方向であり、情報を記録するトラックと直交する方向である。y方向は、情報記憶媒体105の情報を記録するトラックと平行な方向であり、情報記憶媒体105の半径方向と直交する。z方向は、情報記憶媒体105の半径方向にもトラック方向にも直交する方向であり、ビーム70の光軸と平行な方向である。図37において、70Rは対物レンズ104の開口の写像である。70Sは領域137Bの大きさを表している。70Sは70Rよりも小さく、y方向に偏光したビームに対する対物レンズ104の実効的な開口数NAは小さくなる。ここでは、x方向に偏光したビームに対する対物レンズ104の実効的な開口数NAを0.6、

y方向に偏光したビームに対する対物レンズ104の実効的な開口数NAを0.4としている。対物レンズ104の実効的な開口数が0.6であるビームが第1のビーム、対物レンズ104の実効的な開口数が0.4であるビームが第2のビームである。x方向およびy方向に偏光するビームは、半導体レーザ101にTEとTMの両モードで発振するレーザを用いてもよいし、TEもしくはTMの一方のモードでしか発振しないレーザの場合には、光源101の偏光方向をx方向もしくはy方向から少しずらして配置すれば実現できる。勿論、光源101から出射したビームを波長板に入射させ、円もしくは楕円偏光のビームとしてもよい。本実施形態では、半導体レーザ101の偏光方向をx方向から少しずらして配置している。

【0346】偏光フィルタ137を透過したビーム70は、集光光学系としての対物レンズ104に入射し、対物レンズ104に入射したビーム70は、情報記憶媒体105上に集光される。情報記憶媒体105で反射、回折されたビーム70は、再び対物レンズ104を透過した後、偏光フィルタ137を透過する。偏光フィルタ137を透過したビーム70はビームスプリッタ136に入射し、1/2の強度のビームがビームスプリッタ136で反射される。ビームスプリッタ136で反射されたビーム70は、偏光ビームスプリッタ130に入射する。偏光ビームスプリッタ130は、x方向に偏光したビームをほぼ100%透過させ、y方向に偏光したビームをほぼ100%反射させる特性を有している。偏光ビームスプリッタ130に入射したビーム70は、第1のビームは偏光ビームスプリッタ130を透過してビーム70Aとなり、第2のビームは偏光ビームスプリッタ130で反射してビーム70Bとなる。ビーム70Bは光検出器159で受光される。一方、ビーム70Aは、検出レンズ133で収束ビームに変換される。検出レンズ133で変換された収束ビーム70は、平行平板134を透過した後、光検出器158で受光される。ビーム70Aが平行平板134を透過する際、フォーカス誤差信号を検出可能にするための非点収差がビーム70Aに対して付与される。光検出器158で受光されたビーム70A、光検出器159で受光されたビーム70Bは、それぞれの光量に応じた電気信号に変換される。光検出器158、159から出力される電気信号は、信号処理部704に入力される。

【0347】図38は信号処理部704の構成を示している。光検出器158は4つの受光部158A~158D、光検出器159は2つの受光部159A~159Bからなる。受光部158Aと受光部158Cから出力される信号は電流電圧変換部854で、受光部158Bと受光部158Dから出力される信号は電流電圧変換部853で、受光部159Aから出力される信号は電流電圧変換部852で、受光部159Bから出力される信号は

電流電圧変換部851で、それぞれ電流電圧変換される。電流電圧変換部853、854から出力される信号は演算部872で差動演算がなされる。演算部872から出力される信号は端子812から出力され、フォーカス誤差信号となる。一方、電流電圧変換部851、852から出力される信号は演算部871で差動演算がなされる。演算部871から出力される信号は端子811から出力され、トラッキング誤差信号となる。フォーカス誤差信号およびトラッキング誤差信号はそれぞれ焦点制御用の駆動部とトラッキング制御用の駆動部としてのアクチュエータ107に加えられ、光源101から出射されたビーム70が情報記憶媒体105上の所望の位置に焦点を結ぶように情報記憶媒体105と光学系の相対的な位置を制御する。

【0348】情報記憶媒体105に記録された情報は、電流電圧変換部853、854から出力される信号を加算することにより得られる。

【0349】情報記憶媒体105上には、トラッキング誤差信号を検出可能にする案内溝が形成されており、その周期Gpは1.48μmである。本発明の光ヘッド装置においては、情報記憶媒体105上に記録された情報を読み出す第1のビームに対する対物レンズ104の実効的な開口数NAを0.6、トラッキング誤差信号を検出する第2のビームに対する対物レンズ104の実効的な開口数NAを0.4とすることにより、対物レンズ104で集光されるビーム70と情報記憶媒体105とが正規の角度から傾いても、トラッキング誤差信号に位相シフトはほとんど発生しない。したがって、オフトラックもほとんど発生しない。本発明の光ヘッド装置を適用することにより、異なる光ヘッド装置や情報記憶媒体に対して互換性を高めることができる。対物レンズ104で集光されたビーム70と情報記憶媒体105が正規の角度から傾いたときにトラッキング誤差信号に位相シフトが生じる現象は、 $Gp > \lambda / NA$ の関係を有しているとき顕著となる。したがって、本発明の光ヘッド装置では、トラッキング誤差信号を検出する第2のビームに対する対物レンズ104の実効的な開口数NAに、 $Gp < \lambda / NA$ の関係を持たせることにより、良好なトラッキング誤差信号が得られるようにしている。

【0350】本発明の光ヘッド装置では、対物レンズ104の開口数NAが実効的に異なる2つのビームを、偏光の違いを利用することにより、如何なる条件でも全く同一の光軸を有するように生成している。したがって、本発明の光ヘッド装置では、2つのビームを情報記憶媒体105に照射するが、従来の光ヘッド装置と比較して光ヘッド装置を組み立てる際の調整は複雑にならない。

【0351】なお、本発明の光ヘッド装置は、フォーカス誤差信号の検出方法に何等制約を受けないので、例えば、第2のビームを用いてフォーカス誤差信号を検出してもよい。そのときには、非点収差等、フォーカス誤差

信号を検出可能にする波面を第2のビームに付与すればよい。このとき、第2のビームは第1のビームよりも対物レンズ21の実効的な開口数NAが小さいため、波面収差も小さくなる。したがって、第2のビームを用いてフォーカス誤差信号を検出する場合、第1のビームを用いてフォーカス誤差信号を検出する場合よりも、対物レンズ43で集光されたビームが情報記憶媒体43上のトラックを横断するときフォーカス誤差信号に混入するノイズが少なくなるので、より安定したフォーカス制御が実現できる。

【0352】また、本実施形態では、ビームスプリッタ136をハーフミラーとしたが、本発明の光ヘッド装置は、ビームスプリッタ136の反射率および透過率の特性に影響を受けないので、例えば、透過率を70～90%、反射率を30～10%としてもよい。ビームスプリッタ136がハーフミラーの場合、光検出器158および159から出力される信号が最大となるので、再生専用の光ヘッド装置に適する。一方、ビームスプリッタ136の透過率を70～90%とした場合には、半導体レーザー101から情報記憶媒体105に向かう往路の光量

が増加するので、記録再生用の光ヘッド装置に適する。

【0353】また、本実施形態では、トラッキング誤差信号を検出可能にするパターンとして情報記憶媒体105上に連続した案内溝を形成しているが、トラッキング誤差信号を検出可能にするパターンとして、離散的なマークもしくは案内溝を形成してもよい。離散的なマークもしくは案内溝を形成した情報記憶媒体の場合は、信号処理部704の演算部871の入力側にサンプルアンド

ホールド部を設ければよい。

【0354】（実施形態14）本発明の別の実施形態である光ヘッド装置の構成を図39に示す。本実施形態では、フォーカスおよびトラッキング制御は、駆動部としてのアクチュエータで対物レンズ104を駆動することにより行う。107はフォーカス制御用およびトラッキング制御用のアクチュエータである。さらに、対物レンズ104と偏光フィルタ137は一体にしてアクチュエータ107で駆動している。情報記憶媒体105で反射、回折された後ビームスプリッタ136で反射されたビーム70は、検出レンズ133で集光される。検出レンズ133で収束性のビームに変換されたビーム70は、ホログラム素子138に入射する。ホログラム素子138からは0次回折光70Cと2つの1次回折光70D、70Eが生成され、各ビーム70C～70Eは光検出器160で受光される。

【0355】図40は、ホログラム素子138に形成されたパターンを模式的に示している。ホログラム素子138には、軸はずれのフレネルゾーンプレートがパターンとして形成されている。対物レンズ104で集光されたビーム70が情報記憶媒体105上で焦点を結ぶとき、ホログラム素子138から生成される1次回折光70

0Dは光検出器160よりも手前側に、1次回折光70Eは光検出器160よりも奥側に焦点を持つ。また、ホログラム素子138は回折効率に偏光依存性を有しており、x方向に偏光したビームに対しては、0次回折光の回折効率は0%、±1次回折光の回折効率はそれぞれ40%、y方向に偏光したビームに対しては、0次回折光の回折効率は100%、±1次回折光の回折効率は0%となるように設計している。ホログラム素子138上のパターンは、ニオブ酸リチウムをプロトン交換することにより作製している。

【0356】図41は、光検出器160が有する受光部とビーム70C～70Eの関係を示している。光検出器160は受光部160A～160Hを有している。ビーム70Cは受光部160A～160Bで、ビーム70Dは受光部160C～160Eで、ビーム70Eは受光部160F～160Hでそれぞれ受光される。本実施形態の光ヘッド装置において、信号処理部は実施形態13で示した信号処理部704をそのまま用いることができる。受光部160Aから出力される信号を電流電圧変換部852に、受光部160Bから出力される信号を電流電圧変換部851に、受光部160D、160F、160Hから出力される信号を電流電圧変換部854に、受光部160C、160E、160Gから出力される信号を電流電圧変換部853にそれぞれ入力すればよい。本実施形態に示すフォーカス誤差信号の検出方法は、スポットサイズディテクション法と呼ばれる方法で、この方法も非点収差法と同様によく知られている。

【0357】本発明の実施形態では、対物レンズ104と偏光フィルタ137を一体にしてアクチュエータで駆動することにより、対物レンズ104の中心と偏光フィルタ137の中心とを常に一致させることができる。このとき、第2のビームは収差の少ない状態で情報記憶媒体105上に集光され、対物レンズ104で集光されるビーム70と情報記憶媒体105に傾きが生じても、位相シフトやオフセットが少ないトラッキング誤差信号を得ることができる。

【0358】また、ホログラム素子138を用いることにより、フォーカス誤差信号、トラッキング誤差信号および情報記憶媒体105に記録された情報信号を1つの光検出器160から検出することができ、安価な光ヘッド装置となる。

【0359】

【発明の効果】以上のように本発明の光ヘッド装置によれば、主に次のような効果が得られる。

【0360】（1）対物レンズシフトやラジアルチルトが発生したときにも、トラックの中心に光を照射したときに得られるトラッキング誤差信号の値TE0と、トラックを横断したときに得られるトラッキング誤差信号の最大値TEmaxと最小値TEminとの各々の差の絶対値 $|TE_{max} - TE_0|$ と $|TE_{min} - TE_0|$

の両者の差を小さくすることができる。このとき、オフトラック量を0に補正しても、トラッキング誤差信号の対称性のずれを抑えることができるので、安定なトラッキング制御を実現することができる。

【0361】(2)トラックに対してずれた位置を集光点で走査しても、トラックに記録された情報を低い誤り率で安定して再生することができる。

【0362】(3)フォーカス誤差信号のゲイン変動を抑えることができるので、安定なフォーカス制御を実現することができる。

【0363】以上により、情報再生時には誤り率を小さく抑えることが可能となり、情報書き込み時や消去時にも、安定して書き込み動作や消去動作を行うことができ、異なる光情報処理装置や情報記憶媒体に対して互換性を高める光情報処理装置となる。

【0364】また、本発明の傾き検出装置によれば、情報記憶媒体と集光光学系で集光されるビームの傾き角度が1度以下の範囲でも精度よく傾き信号が検出可能となる。

【0365】また、本発明の光情報処理装置を用いることにより、その多い情報記憶媒体に対しても安定に情報を記録再生可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置の光学系の概略図である。

【図2】本発明の一実施形態を示す光検出器の検出領域と情報再生信号生成手段とトラッキング誤差信号生成手段としての回路の構成図である。

【図3】ラジアルチルトが存在するときのトラッキング誤差信号とトラックの位置関係、オフトラック量を0に補正したときのトラッキング誤差信号を示す図である。

【図4】本発明の一実施形態を示す光検出器の別の検出領域と情報再生信号生成手段とトラッキング誤差信号生成手段としての回路の構成図である。

【図5】本発明の一実施形態を示す光検出器の更に別の検出領域を示す平面図である。

【図6】本発明の一実施形態を示す光検出器のもう一つ別の検出領域を示す平面図である。

【図7】本発明の一実施形態を示す光検出器の検出領域とトラッキング誤差信号生成手段としての回路の構成図である。

【図8】本発明の一実施形態を示す光検出器の検出領域とトラッキング誤差信号生成手段としての回路の構成図である。

【図9】本発明の一実施形態を示す光検出器の検出領域とトラッキング誤差信号生成手段としての回路の構成図である。

【図10a】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置の光学系の概略図である。

【図10b】本発明の一実施形態を示す対物レンズの正

面図である。

【図11】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置の別の減光手段を用いた光学系の概略図である。

【図12】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置と更に別の減光手段を用いた光学系の概略図である。

【図13】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置のもう一つ別の減光手段を用いた光学系の概略図である。

【図14】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置の光学系の概略図である。

10 【図15】本発明の一実施形態を示すホログラム素子の領域配置と光検出器の領域分割と光検出器上での回折光の断面の関係を示す平面図である。

【図16】本発明の一実施形態を示すホログラム素子の別の領域配置を示す正面図である。

【図17】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置の別の光学系の例の概略図である。

【図18】本発明の一実施形態を示す光検出器の検出領域とトラッキング誤差信号生成手段としての回路と情報再生信号生成手段としての回路の構成図である。

20 【図19a】光ディスクのトラックの配置図である。

【図19b】本発明の一実施形態を示す、オフトラックした情報を再生する際の情報再生信号生成手段としての回路の概略図である。

【図19c】本発明の一実施形態を示す、オフトラックした情報を再生する際の情報再生信号生成手段としての回路の概略図である。

【図20】本発明の一実施形態を示す別の光検出器の検出領域とトラッキング誤差信号生成手段としての回路と情報再生信号生成手段としての回路の構成図である。

30 【図21a】光ディスクのトラックの配置図である。

【図21b】本発明の一実施形態を示す、オフトラックした情報を再生する際の情報再生信号生成手段としての回路の別の例の概略図である。

【図21c】本発明の一実施形態を示す、オフトラックした情報を再生する際の情報再生信号生成手段としての回路の別の例の概略図である。

【図22a】光ディスクのトラックの配置図である。

40 【図22b】本発明の一実施形態を示す、オフトラックした情報を再生する際の情報再生信号生成手段としての回路の別の例の概略図である。

【図23a】光ディスクのトラックの配置図である。

【図23b】オフトラックした情報を再生する際の情報再生信号生成手段としての回路のもう一つ別の例の概略図である。

【図24】本発明の一実施形態を示すホログラム素子の領域配置と光検出器の領域分割と光検出器上での回折光の断面の関係を示す平面図である。

【図25】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置の光学系の概略図である。

50 【図26】本発明の一実施形態を示すホログラム素子の

領域配置と光検出器の領域分割と光検出器上での回折光の断面の関係を示す平面図である。

【図 2 7】本発明の一実施形態を示すホログラム素子の別の領域配置を示す正面図である。

【図 2 8】本発明の一実施形態を示す傾き検出装置の構成図である。

【図 2 9】本発明の一実施形態を示す傾き検出装置における信号処理部の構成図である。

【図 3 0】本発明の一実施形態を示す傾き検出装置に用いる情報記憶媒体の構成図である。

【図 3 1 a】図 3 0 のトラックの一部を模式的に示した図である。

【図 3 1 b】集光されるビームが図 3 1 a の軌跡 A を通る場合、図 2 9 の加算部 8 9 1 から出力される信号の波形を示す図である。

【図 3 1 c】集光されるビームが図 3 1 a の軌跡 A を通る場合、図 2 9 の演算部 8 7 2 から出力される信号の波形を示す図である。

【図 3 1 d】集光されるビームが図 3 1 a の軌跡 B を通る場合、図 2 9 の加算部 8 9 1 から出力される信号の波形を示す図である。

【図 3 1 e】集光されるビームが図 3 1 a の軌跡 B を通る場合、図 2 9 の演算部 8 7 2 から出力される信号の波形を示す図である。

【図 3 2】本発明の一実施形態を示す傾き検出装置から得られる傾き検出信号の特性を示す図である。

【図 3 3】本発明の一実施形態を示す傾き検出装置における信号処理部の構成図である。

【図 3 4】本発明の一実施形態を示す傾き検出装置に用いる情報記憶媒体の構成図である。

【図 3 5】本発明の一実施形態を示す傾き検出装置における信号処理部の構成図である。

【図 3 6】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置の構成図である。

【図 3 7】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置における偏光フィルタの構成図である。

【図 3 8】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置における信号処理部の構成図である。

【図 3 9】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置の構

成図である。

【図 4 0】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置におけるホログラム素子の構成図である。

【図 4 1】本発明の一実施形態を示す光ヘッド装置における光検出器とビームの関係図である。

【図 4 2】従来例を示す光ヘッド装置の光学系の概略図である。

【図 4 3 a】本発明の一実施形態および従来例を示す光検出器の検出領域と対物レンズから出射される光の集光点が情報層に一致したときの光検出器上での情報層からの反射光の断面を示す平面図である。

【図 4 3 b】本発明の一実施形態および従来例を示す光検出器の検出領域と対物レンズから出射される光の集光点から情報層が遠ざかったときの光検出器上での情報層からの反射光の断面を示す平面図である。

【図 4 3 c】本発明の一実施形態および従来例を示す光検出器の検出領域と対物レンズから出射される光の集光点から情報層に近づいたときの光検出器上での情報層からの反射光の断面を示す平面図である。

【図 4 4】従来の傾き検出装置の構成図である。

【図 4 5】従来の傾き検出装置に用いる情報記憶媒体の構成図である。

【図 4 6】従来の傾き検出装置における信号処理部の構成図である。

【図 4 7】従来の光ヘッド装置の構成図である。

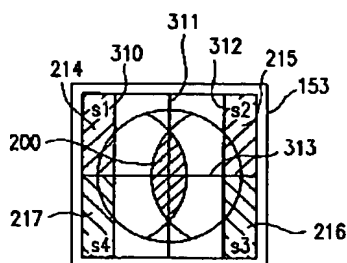
【図 4 8】従来の光ヘッド装置における信号処理部の構成図である。

【図 4 9】従来の光ヘッド装置に用いられる情報記憶媒体の構成図である。

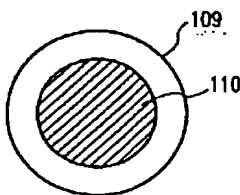
【符号の説明】

1 0 1	半導体レーザ
1 0 2	平行平板ビームスプリッタ
1 0 3	コリメータレンズ
1 0 4	対物レンズ
1 0 5	光ディスク
1 0 6	保持手段
1 0 7	アクチュエータ
1 0 8	情報層
1 0 8 a	反射光

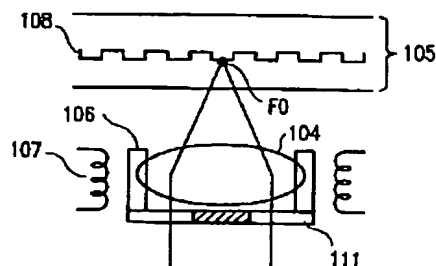
【図 6】



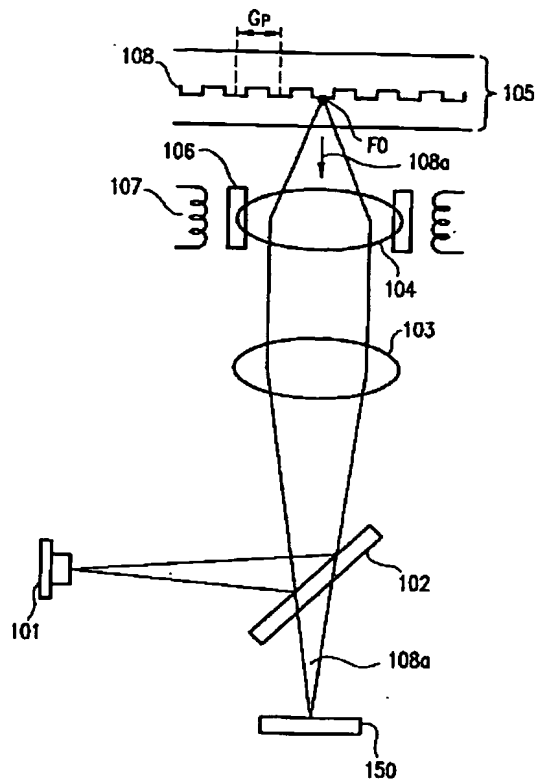
【図 10 b】



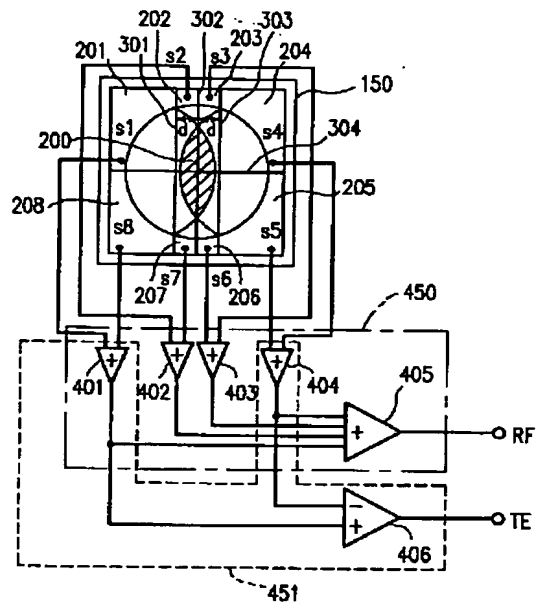
【図 11】



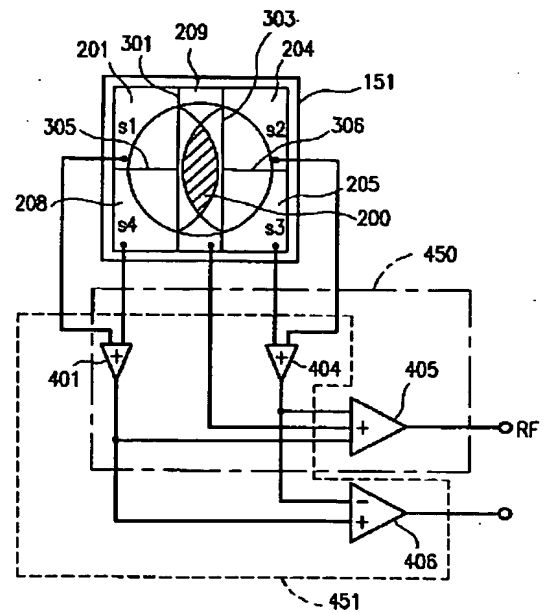
【図 1】



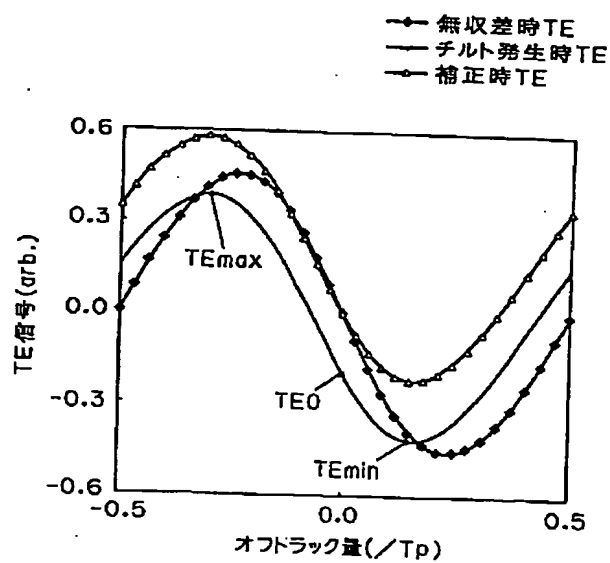
【図 2】



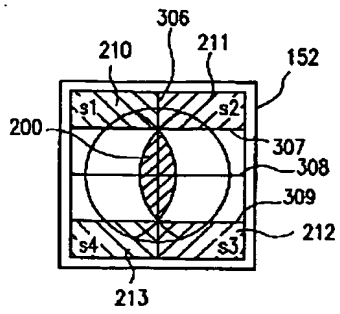
【図 4】



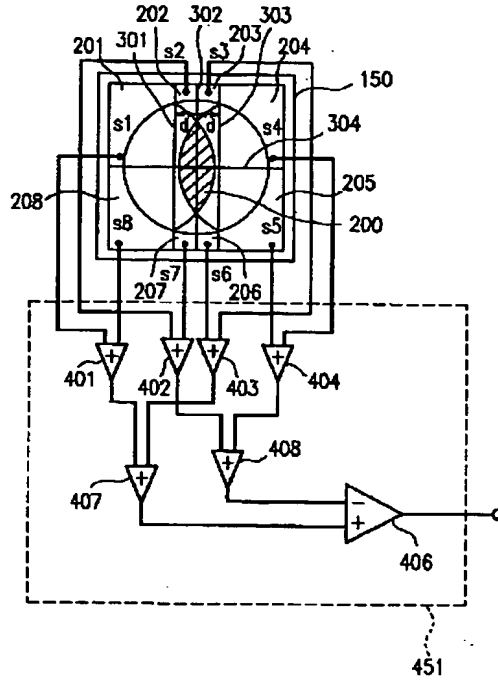
【図 3】



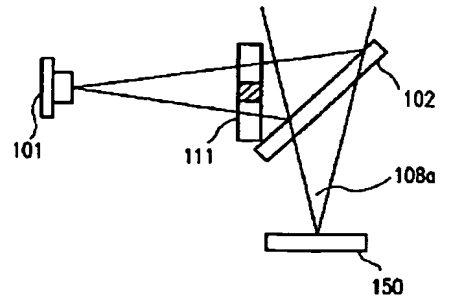
【圖 5】



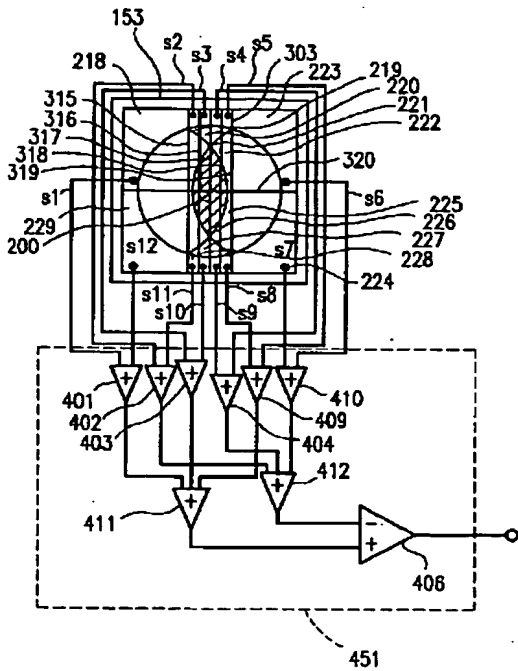
【圖 7】



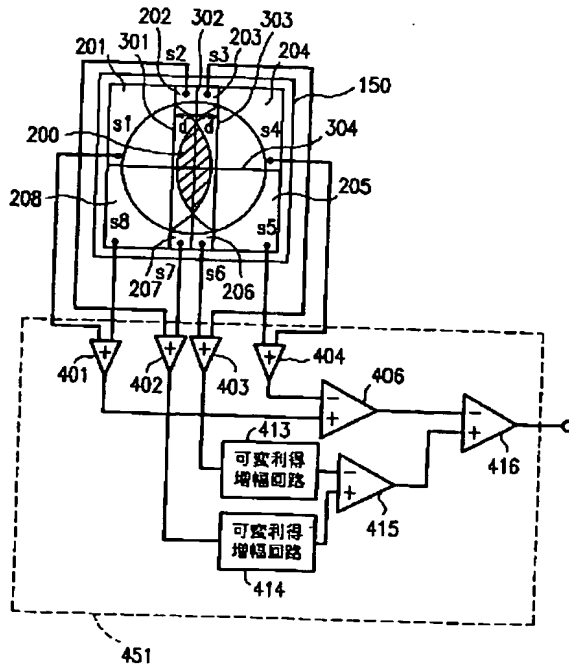
【圖 12】



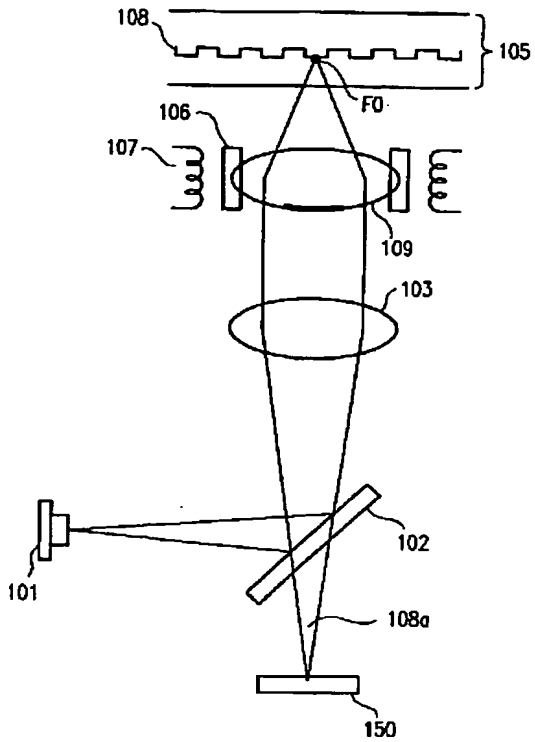
【圖 8】



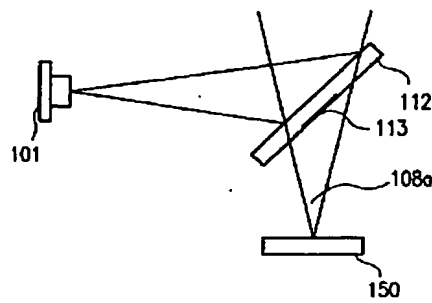
【圖 9】



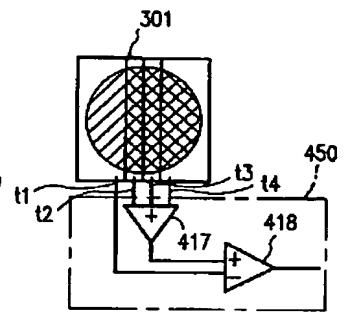
【図 10 a】



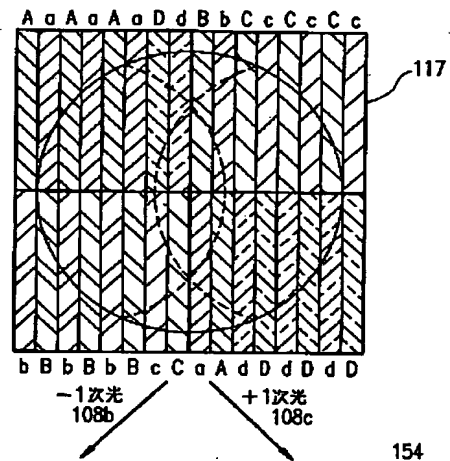
【図 13】



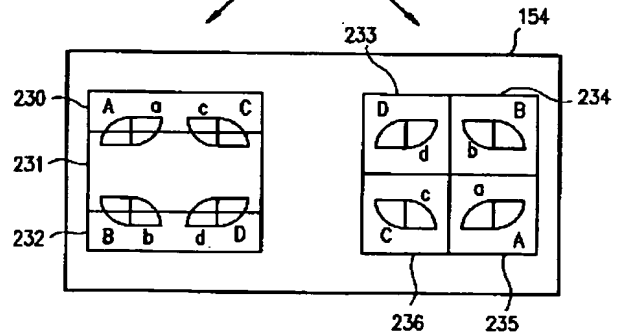
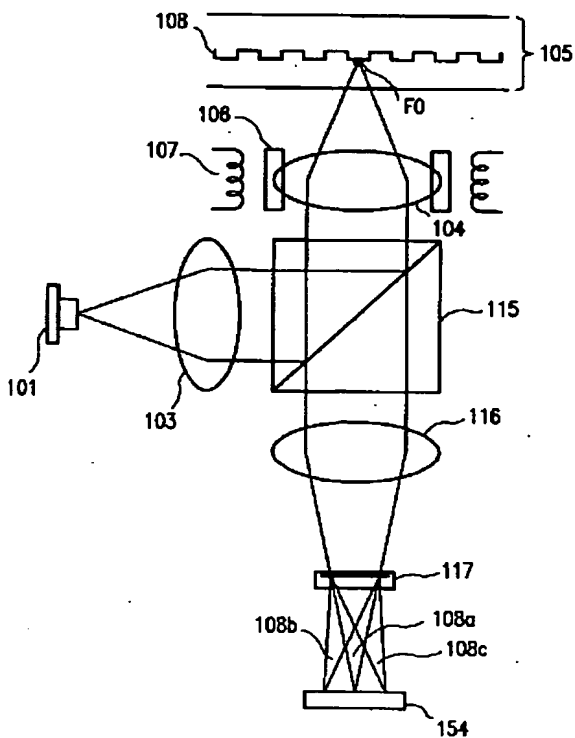
【図 19 b】



【図 15】

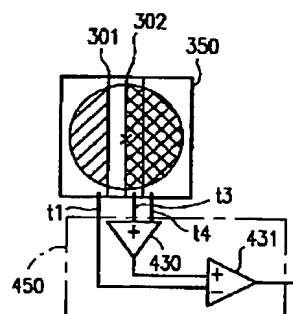
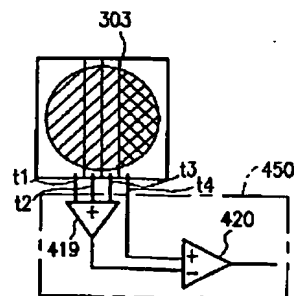


【図 14】

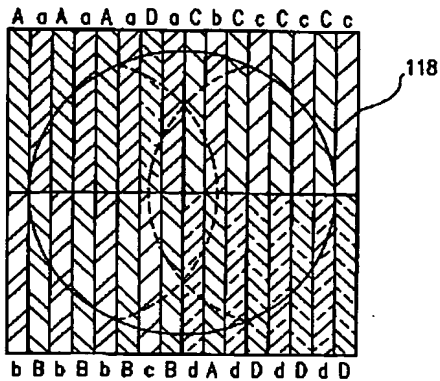


【図 19 c】

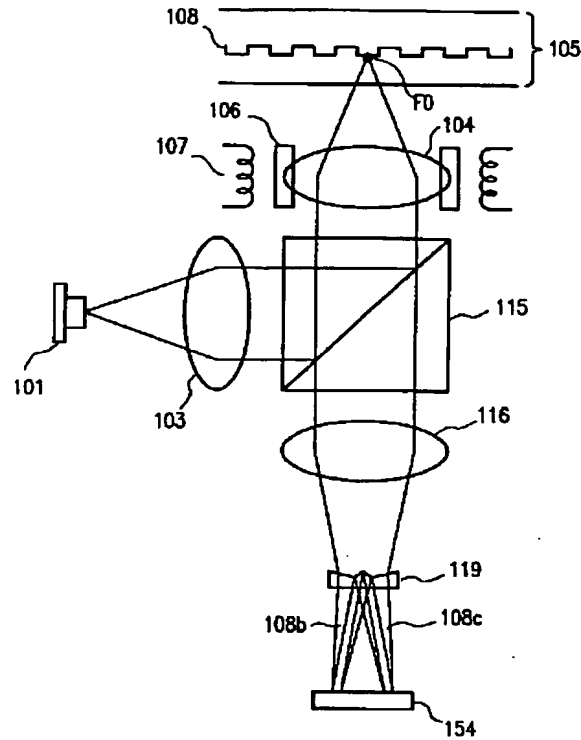
【図 21 b】



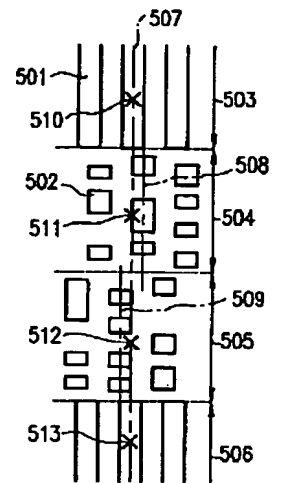
【図 16】



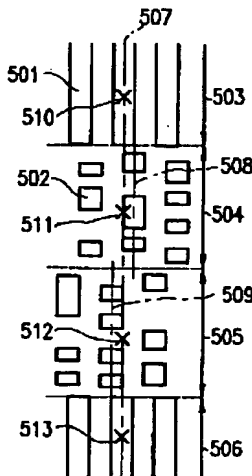
【図 17】



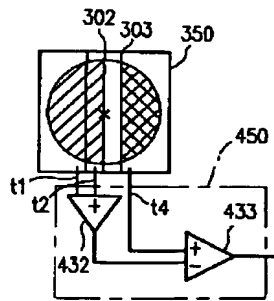
【図 19 a】



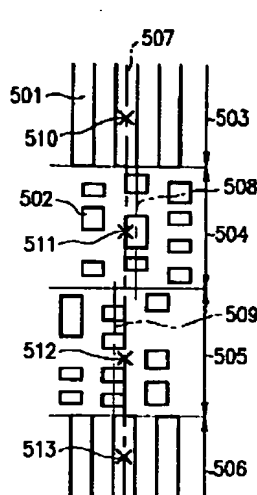
【図 21 a】



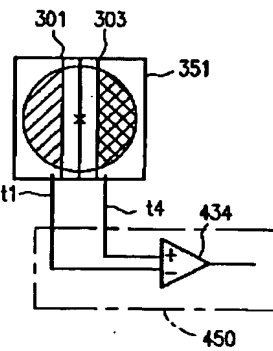
【図 21 c】



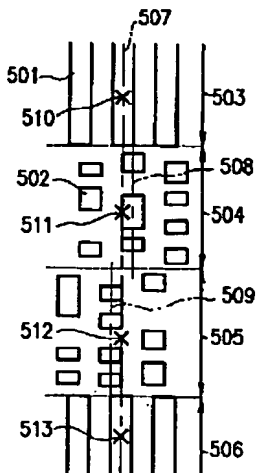
【図 22 a】



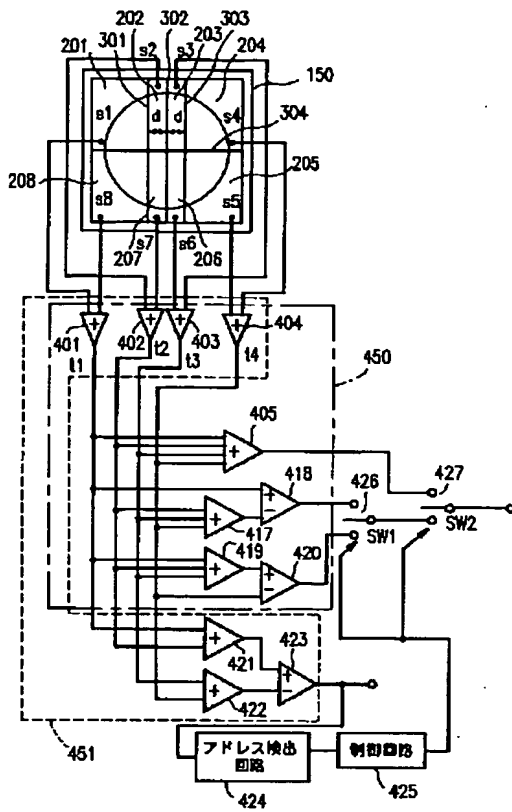
【図 22 b】



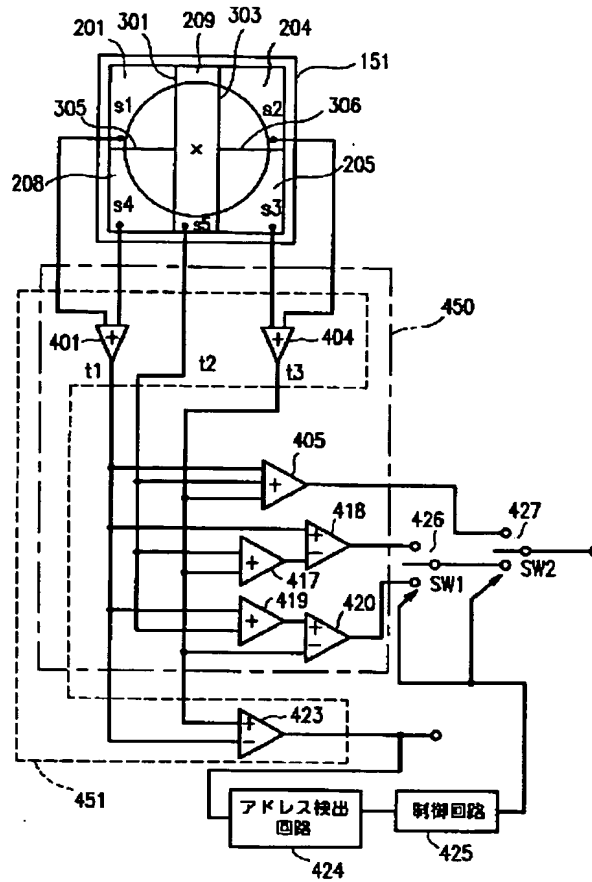
【図 23 a】



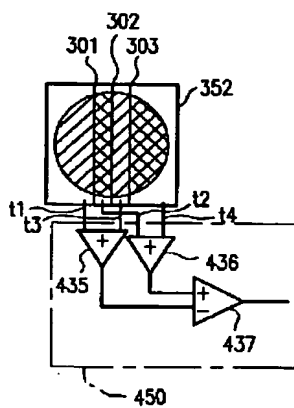
【図 18】



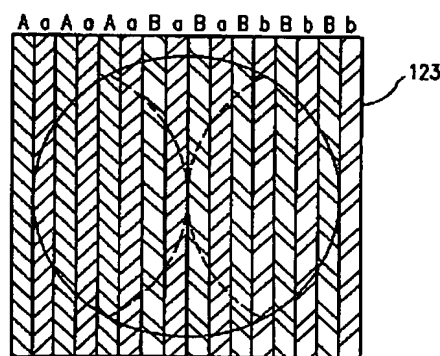
【図 20】



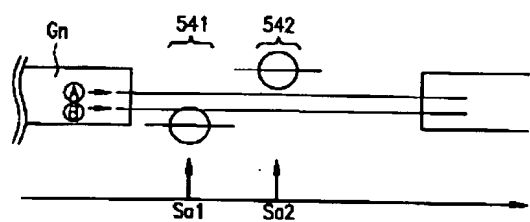
【図 23 b】



【図 27】

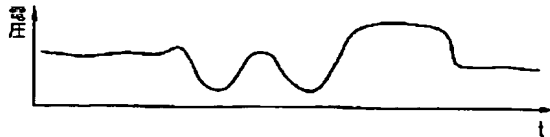


【図 31 a】



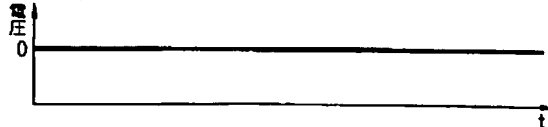
【図 31 b】

位置 ④ を走査した場合の
加算部 891 の出力

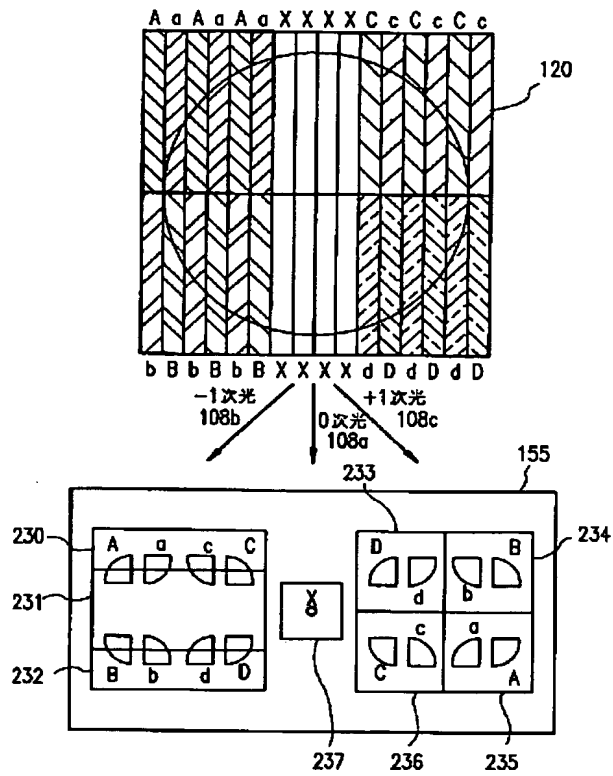


【図 31 c】

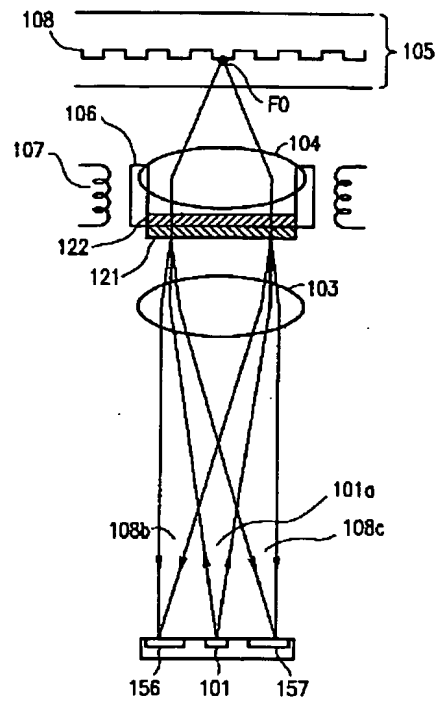
位置 ④ を走査した場合の
演算部 872 の出力



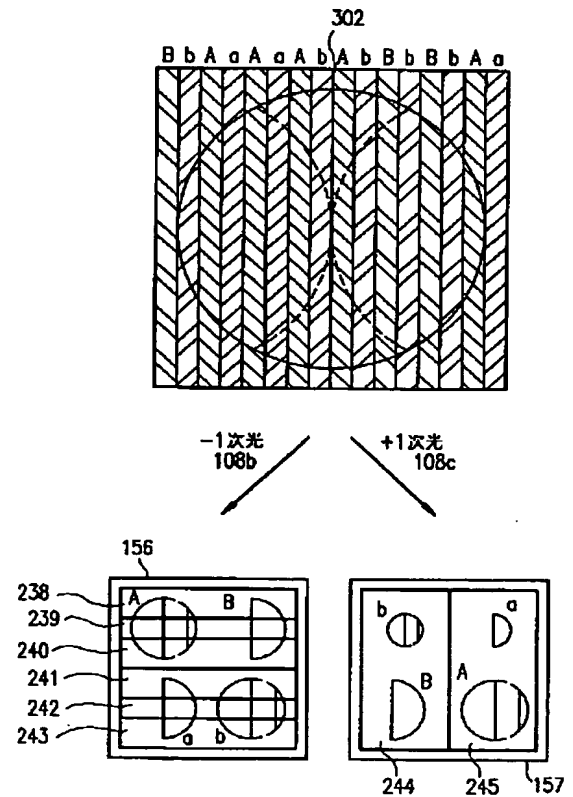
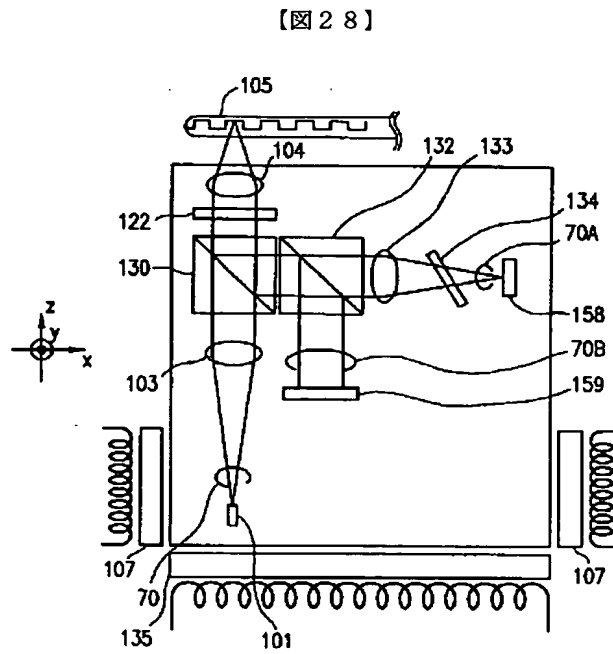
【図 2 4】



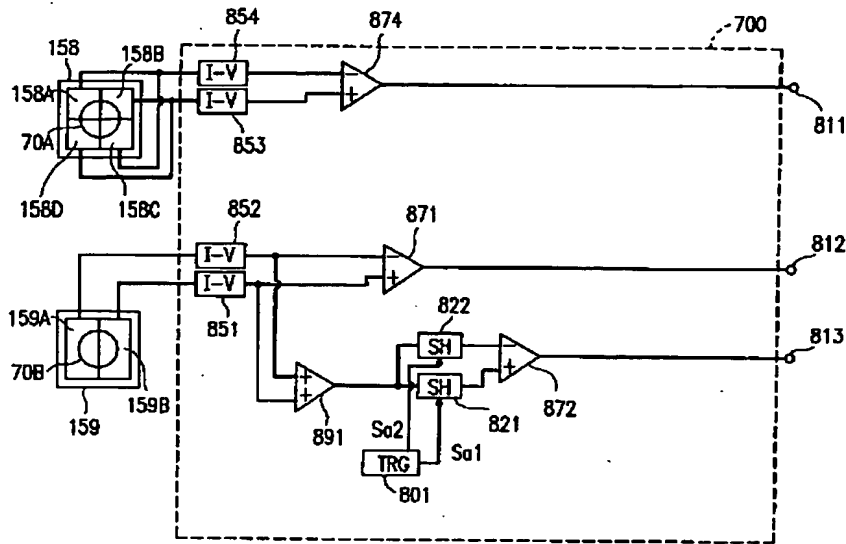
【図 2 5】



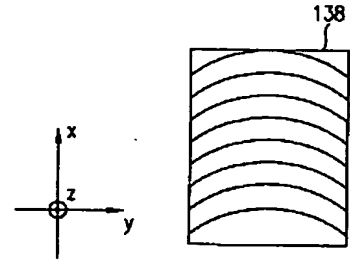
【図 2 6】



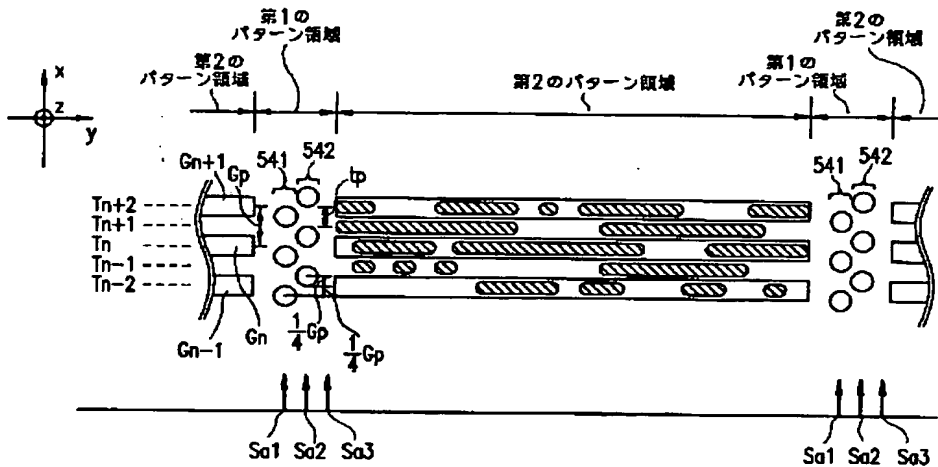
【図29】



【図40】



【図30】



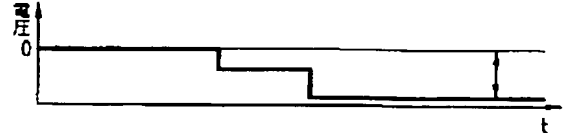
【図31d】

位置⑩を走査した場合の
加算部891の出力

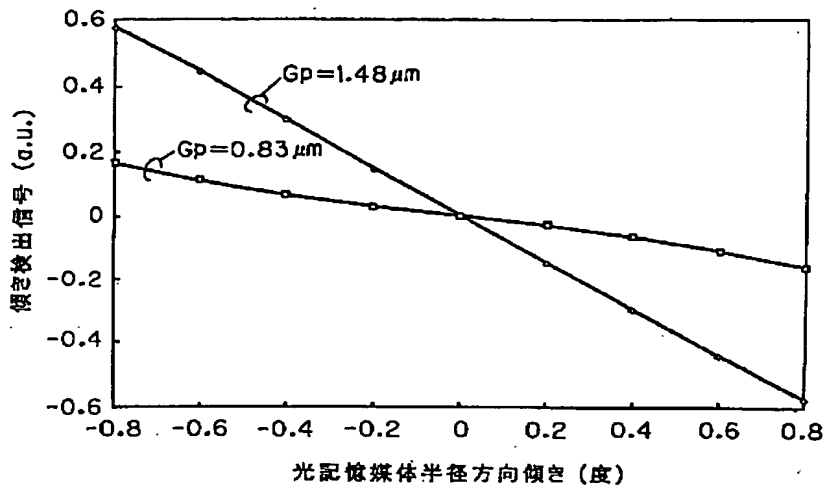


【図31e】

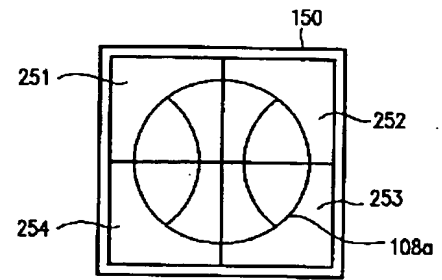
位置⑩を走査した場合の
演算部872の出力



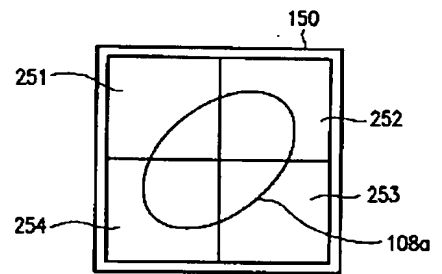
【図 3 2】



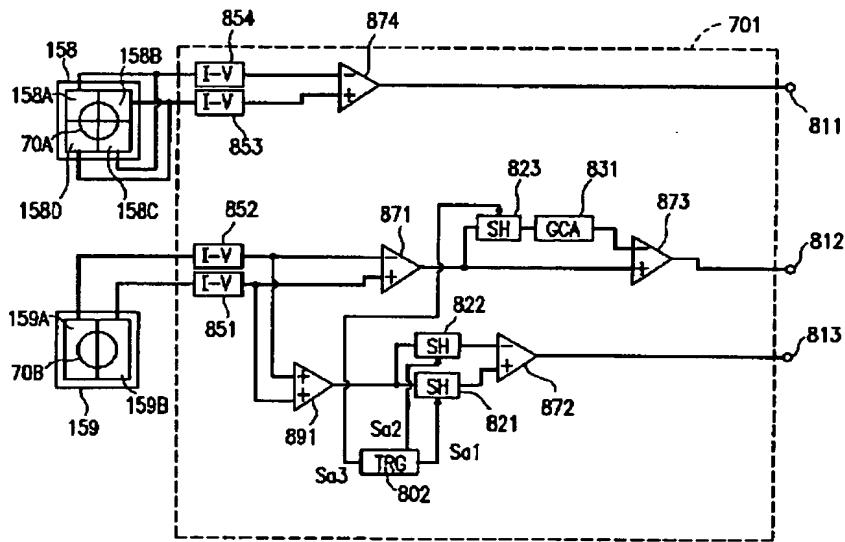
【図 4 3 a】



【図 4 3 b】

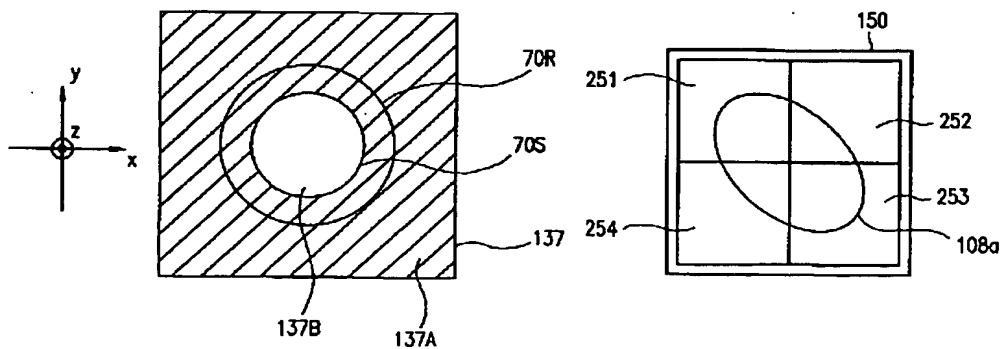


【図 3 3】

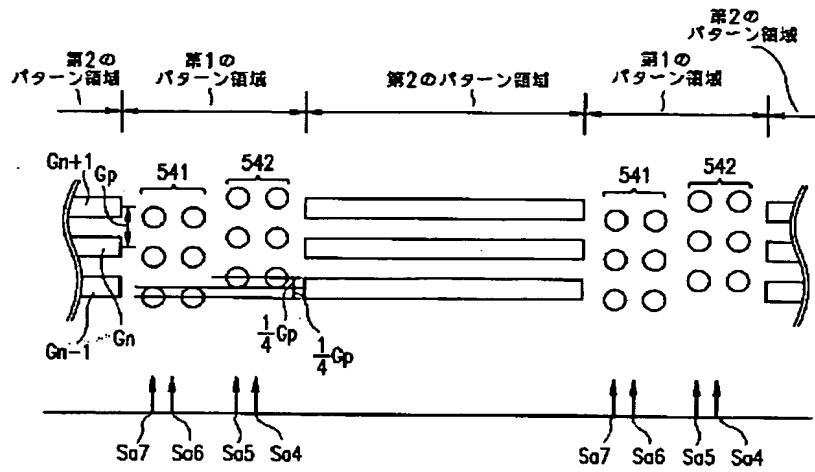


【図 3 7】

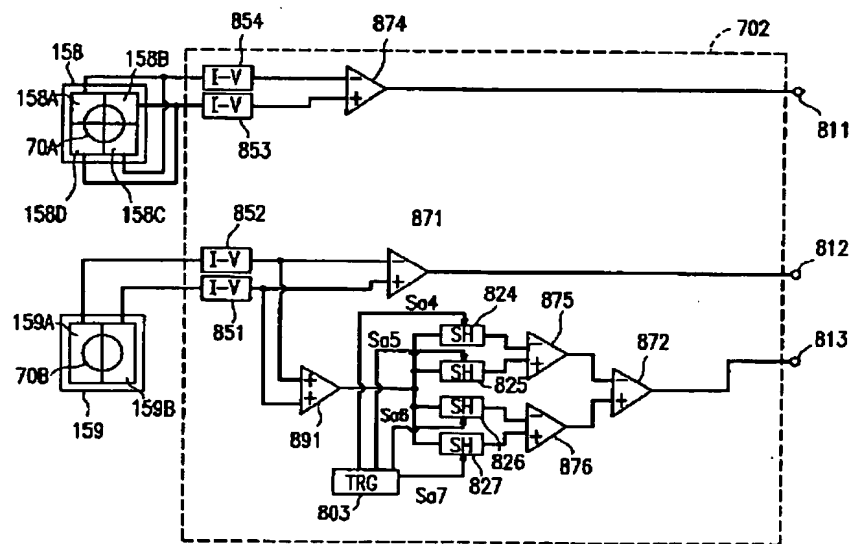
【図 4 3 c】



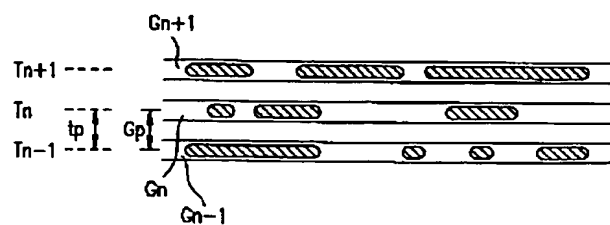
【図 3 4】



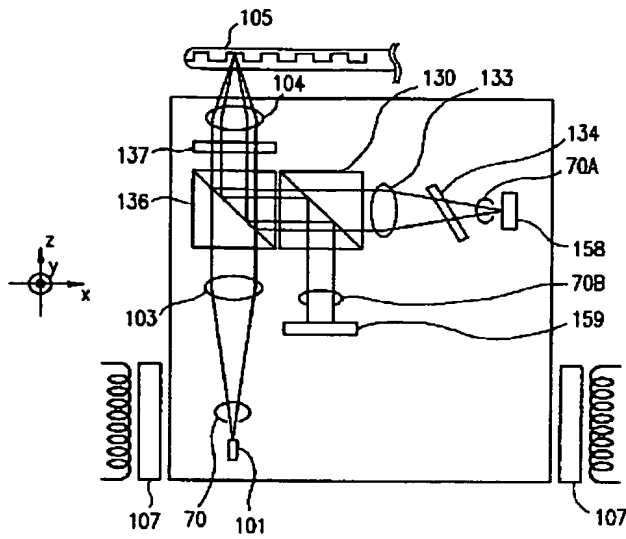
【図 3 5】



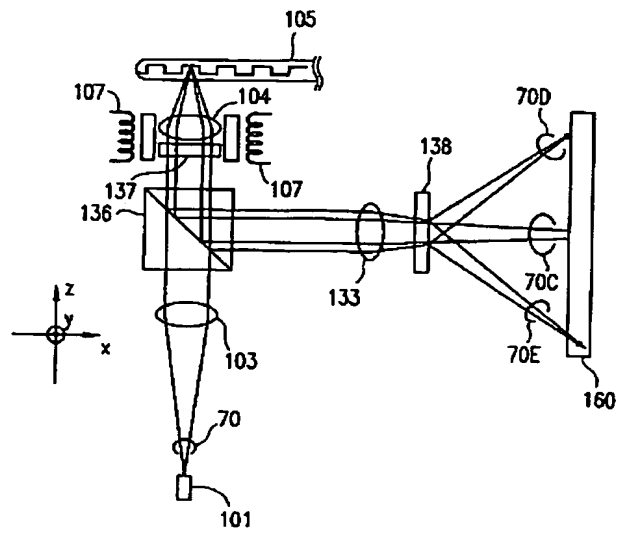
【図 4 5】



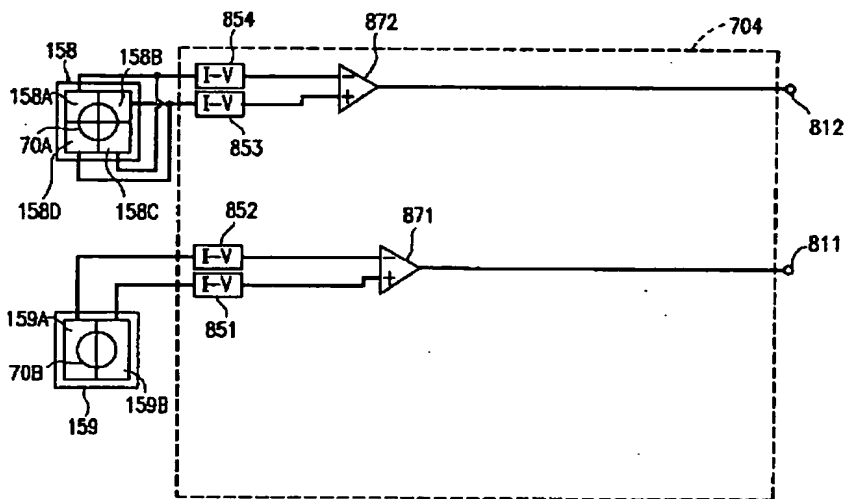
【図 3 6】



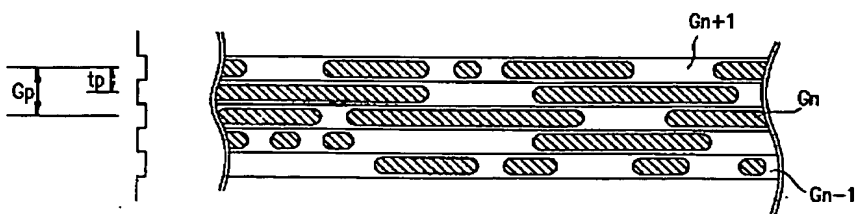
【図 3 9】



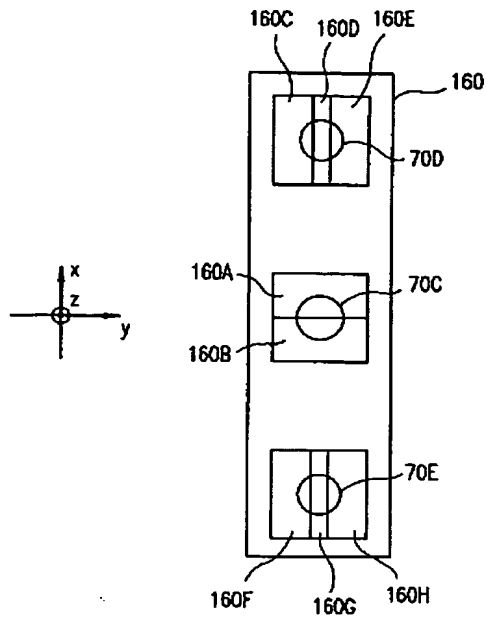
【図 3 8】



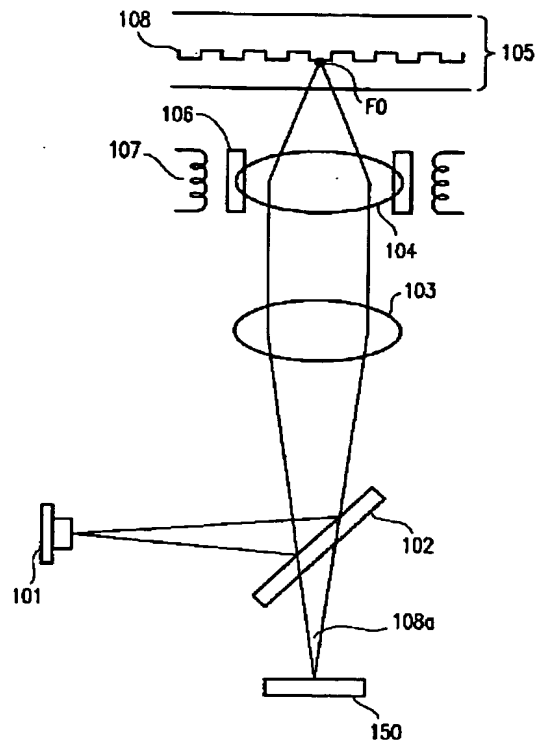
【図 4 9】



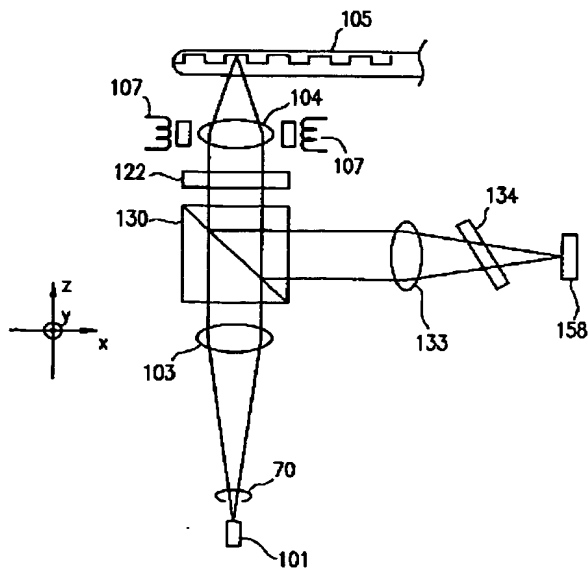
【図 4 1】



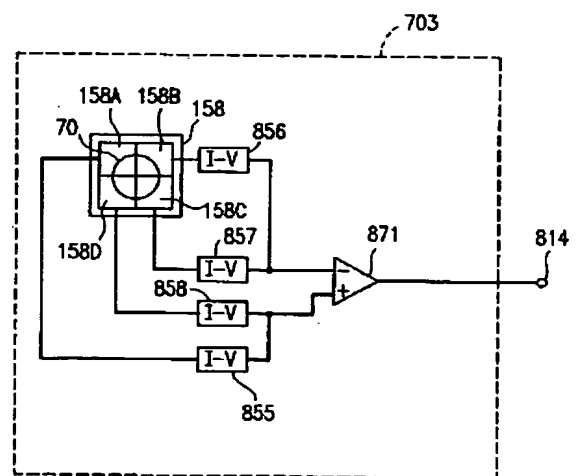
【図 4 2】



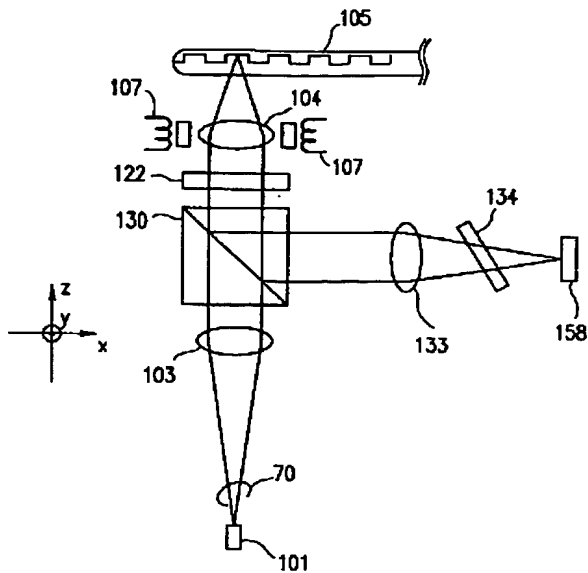
【図 4 4】



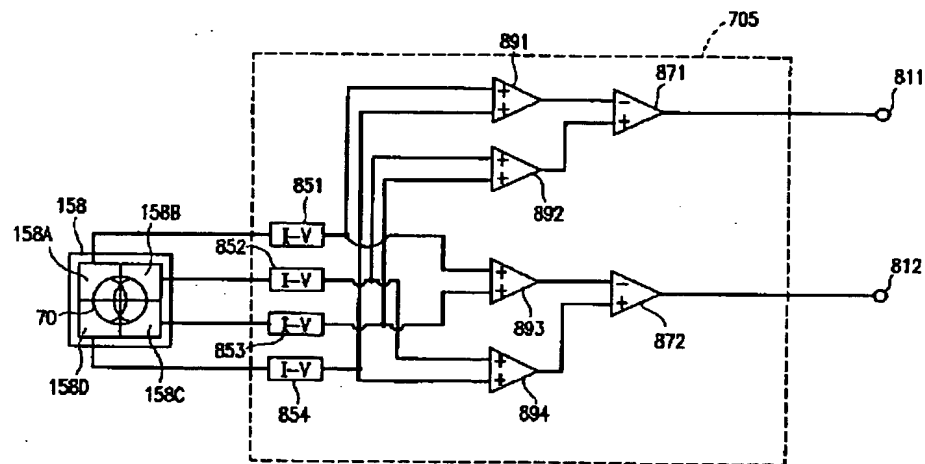
【図 4 6】



【図 4 7】



【図 4 8】



フロントページの続き

(72)発明者 笠澄 研一
大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器
産業株式会社内

(72)発明者 西野 清治
大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器
産業株式会社内